

Proof Copy ([1/4] w trakcie przeredagowywania)

Prof. dr inż. Jan Pająk

ZAAWANSOWANE URZĄDZENIA MAGNETYCZNE

Tom 10

Wykorzystanie przemieszczeń przeciw-materii.

Monografia naukowa, 4-te wydanie, Nowa Zelandia, 2004 rok,
ISBN 0-9583727-5-6.

Copyright © 1998 by Prof. dr inż. Jan Pająk.

Wszystkie prawa zastrzeżone. Całość ani też żadna z części niniejszej monografii nie może zostać skopiowana, zreprodukowana, przesłana, lub upowszechniona w jakikolwiek sposób (np. komputerowy, elektroniczny, mechaniczny, fotograficzny, nagrania telewizyjnego, itp.) bez uprzedniego otrzymania wyrażonej na piśmie zgody autora lub zgody osoby legalnie upoważnionej do działania w imieniu autora. Od uzyskiwania takiej pisemnej zgody na kopiowanie tej monografii zwolnieni są tylko ci którzy zechcą wykonać jedną jej kopię wyłącznie dla użytku własnego nastawionego na podnoszenie wiedzy i dotrzymają warunków że wykonanej kopii nie użyją dla jakiegokolwiek działalności zawodowej czy przynoszącej dochód, a także że skopiowaniu poddadzą cały wybrany tom lub całą monografię - włącznie ze stroną tytułową, streszczeniem, spisem treści i rysunków, wszystkimi rozdziałami, tablicami, rysunkami i załącznikami.

Zarejestrowano w Bibliotece Narodowej Nowej Zelandii jako Depozyt Legalny z dnia 29 października 1998 roku. Wydano w Nowej Zelandii prywatnym nakładem autora.

Data ostatniej aktualizacji niniejszego tomu: 15 sierpnia 2004 roku. (W przypadku dostępu do kilku egzemplarzy/wersji tej monografii, rekomendowane jest zapoznanie się z egzemplarzem o najnowszej dacie aktualizacji!)

Nieodpłatne kopie tej monografii są dostępne poprzez Internet m.in. pod adresami: prawda.50megs.com, telepathy.50megs.com, telekinesis.50megs.com, extraordinary.150m.com, timevehicle.150m.com, morals.t35.com, pigs.20megsfree.com, free_energy.b0x.com. Może ona także być odnaleziona za pośrednictwem linków, z m.in. następujących stron internetowych: propulsion.20m.com, totalizm.20m.com, prawda.20m.com, truenirvana.20m.com, nirwana.terramail.pl, newzealand.0me.com, ufonauts.20m.com, ufonaucci.w.interia.pl, evil.0me.com, antichrist.bz.tc, Malbork.20megsfree.com, chi.coms.ph.

Niniejsza monografia [1/4] stanowi raport naukowy z przebiegu badań autora. Stąd prezentacja wszelkich zawartych w niej materiałów posiadających wartość dowodową lub dokumentacyjną dokonana została według standardów przyjętych dla publikacji (raportów) naukowych. Szczególna uwaga autora skupiona była na wymogu odtwarzalności i możliwie najpełniejszego udokumentowania źródeł, tj. aby każdy naukowiec czy hobbysta pragnący zweryfikować lub pogłębić badania autora był w stanie dotrzeć do ich źródeł (jeśli nie noszą one poufnego charakteru), powtórzyć ich przebieg, oraz dojść do tych samych lub podobnych wyników.

Jest to czwarte (poszerzone i przeredagowane) wydanie najważniejszej publikacji naukowej autora, której trzecie (poprzednie) 9-cio tomowe wydanie opublikowane w 1998 roku nosiło taki sam tytuł i dane edytorskie, drugim wydaniem była 7-mio tomowa monografia: "Zaawansowane napędy magnetyczne" (Monografia, Dunedin, New Zealand, 1998, ISBN 0-9583380-2-7, około 1200 stron tekstu, w tym 120 ilustracji i 7 tablic, w 7 tomach) zaś pierwszym wydaniem była monografia [1]. Jest to także poszerzona polskojęzyczna adaptacja (w tłumaczeniu autora) angielskojęzycznej rozprawy:

Dr Jan Pająk: "Advanced Magnetic Propulsion Systems". Monograph, Dunedin, New Zealand, 1990, ISBN 0-9597946-9-7, a private edition by the author, 460 pages (including 7 Tables and 163 illustrations).

Wszelka korespondencja przeznaczona dla autora niniejszej monografii [1/4] powinna być kierowana na następujący jego adres w Nowej Zelandii:

P.O. Box 33250
Petone 6340
NEW ZEALAND

Tel.domowy (2004 rok): +64 (4) 56-94-820; Email: janpajak@lycos.com lub janpajak@joinme.com.

STRESZCZENIE tomu 10 monografii [1/4] "Zaawansowane urządzenia magnetyczne", ISBN 0-9583727-5-6.

Czym są magnokrafty drugiej i trzeciej generacji? Wyobraźmy sobie wehikuły które na życzenie załogi są w stanie przelatywać przez mury budynków i przez szyby okienne, nie czyniąc u nich ani u siebie żadnego uszkodzenia, a nawet nie będąc przy tym odnotowywane. Wehikuły do których można strzelać lub które można próbować dotknąć, zaś pociski i nasza ręka przenikną przez nie i przez ich załogę jakby byli powietrzem lub mgłą. Wehikuły, które - jeśli ich piloci sobie tego zażyczą, mogą stać się całkowicie niewidzialne dla ludzkich oczu i kamer. Wehikuły które są w stanie podróżować z nieskończenie dużą szybkością, tak że u celu pojawiają się niemal natychmiast po tym jak zniknęły z punktu startowego. To są właśnie magnokrafty drugiej generacji. Magnokrafty trzeciej generacji na dodatek do wszystkiego powyższego są jeszcze w stanie cofać czas do tyłu, przestawiać go do przodu, lub zwalniać albo niemal całkowicie zatrzymywać w miejscu jego upływ.

Magnokrafty drugiej i trzeciej generacji w sensie wyglądu i zagospodarowania swego wnętrza będą niemal identyczne do magnokraftów pierwszej generacji opisanych w rozdziale F tej monografii. Różnice pomiędzy nimi sprowadzać się będą jedynie do kilku drobnych szczegółów, takich jak kształt wylotu z pędników czy istnienie lub brak drzwi w powłoce. Stąd obserwator nieobznajomiony z teoriami zaprezentowanymi w niniejszej monografii, po wyglądzie nie będzie potrafił ich odróżnić wzajemnie od siebie ani też od magnokraftów pierwszej generacji.

Magnokrafty drugiej generacji mogą pracować aż w dwóch różnych konwencjach lotu, tj. magnetycznej i telekinetycznej, zaś magnokrafty trzeciej generacji dodatkowo jeszcze w trzeciej konwencji wehikułów czasu. W konwencji magnetycznej ich pędniki wytwarzają jedynie zjawiska magnetycznego przyciągania i odpychania, stąd w sensie zasady działania użytej do swoich lotów stają się one identyczne do magnokraftów pierwszej generacji opisanych w rozdziale F. Również wszelkie wywoływane wówczas przez nie zjawiska będą identyczne do zjawisk wywoływanych przez magnokrafty pierwszej generacji. Natomiast w konwencji telekinetycznej ich pędniki wytwarzają dodatkowo zjawisko technicznej telekinezy, stąd latają one wówczas w rezultacie zadziałania efektu telekinetycznego. Po włączeniu tej zasady lotu wehikuły i ich załogi przechodzą w szczególny stan zwany w tej monografii "stanem migotania telekinetycznego", w którym poddane mu obiekty materialne bardzo szybko przelączają się (migoczą) pomiędzy dwoma formami istnienia, tj. formą materialną i formą wzoru energetycznego (co wyjaśniono dokładniej w podrozdziale L1). Właśnie owo migotanie telekinetyczne pozwala im czynić się zupełnie niewidzialnymi dla naszego wzroku i kamer, a także przenikać przez obiekty stałe tak jakby obiekty te wykonane były z łatwo penetrowalnego płynu a nie ze sztywnej materii. Z kolei magnokrafty trzeciej generacji, zwane również wehikułami czasu, niezależnie od zdolności do latania w konwencji magnetycznej lub telekinetycznej, są w stanie latać także i w konwencji czasu. W konwencji tej ich pędniki wytwarzają zjawiska zmiany w szybkości upływu czasu lub zjawiska przerzucania kogoś do innego punktu czasowego. Przykładowo będą one mogły cofać czas, przestawiać go do wybranego punktu w przyszłości lub przeszłości, spowalniać lub przyspieszać jego upływ, itp. Wehikuły czasu wytwarzały więc będą cały szereg unikalnych zjawisk czasowych, jakich najważniejsze cechy omówione będą w podrozdziale M1.

Na podobnie wysoko zaawansowanych zjawiskach magnetycznych jak te wykorzystywane przez magnokrafty drugiej i trzeciej generacji oparte będzie także działanie różnorodnych innych urządzeń technicznych budowanych w zbliżonych co te statki czasach. Urządzenia te czyniły będą praktyczny użytek z takich nieznanych dotychczas naszej nauce zjawisk jak techniczna telekineza, fale telepatyczne, czy zmiany w szybkości i kierunku upływu czasu. Niniejszy tom prezentuje także kilka najważniejszych z owych wysoko zaawansowanych urządzeń, włączając w to siłownie telekinetyczne i ogniwa telekinetyczne.

Aczkolwiek wielu czytelników może mieć wrażenie, iż wehikuły i zaawansowane urządzenia magnetyczne opisywane treścią tej monografii wybiegają bardzo daleko w przyszłość, jak to będzie wykazane w innej części tej monografii, faktycznie to już w chwili obecnej jakieś pasożytnicze cywilizacje je posiadają i wykorzystują do ukrywania swych działań na Ziemi. Aby jednak odnotować ich istnienie, konieczna jest znajomość ich atrybutów, a także zmiana w naszych dotychczasowych sposobach myślenia. Podstawy naukowe do tej zmiany dostarczone są w niniejszym tomie.

Wiele z opisywanych w tym tomie urządzeń mogłoby zostać zbudowane na Ziemi już obecnie, gdyby nie nasze ograniczenia filozoficzne oraz uległość wobec telepatycznych nakazów okupujących nas UFOautów, którzy starają się powstrzymać rozwój tych urządzeń technicznych na naszej planecie. Mijemy więc nadzieję, że jednym z rezultatów opublikowania niniejszej monografii będzie, że obecnie zaczniemy zdawać sobie sprawę z owego powstrzymywania nas przed ich zbudowaniem, oraz że zainspiruje nas ona do rozpoczęcia wysiłków nad ich zrealizowaniem i oddaniem w służbę naszej cywilizacji.

SPIS TREŚCI tomu 10 monografii [1/4] "Zaawansowane urządzenia magnetyczne", ISBN 0-9583727-5-6.

Str: Rozdział:

- 1 Strona tytułowa
- 2 Streszczenie tomu 10
- 3 Spis treści tomu 10 (zauważ, że pełny spis treści całej monografii [1/4] zawarty jest w tomie 1)

Tom 10: Wykorzystanie przemieszczeń przeciw-materii

K-1 K. SIŁOWNIE TELEKINETYCZNE

- K-1 K1. Tablica Cykliczności dla urządzeń energetycznych
- K-4 K2. Przegląd najważniejszych z dotychczas zbudowanych siłowni telekinetycznych
- K-4 K2.1. Silnik Johnsona
- K-6 K2.2. N-Machine
- K-7 K2.3. Telekinetyczne agregaty prądotwórcze
- K-8 K2.3.1. Historia telekinetycznej influenzmaschine
- K-14 K2.3.2. Wymówki Methernithy dla wstrzymania upowszechnienia influenzmaschine
- K-17 K2.3.3. Konstrukcja, główne podzespoły, obwody elektryczne i działanie telekinetycznej influenzmaschine
- K-22 K2.3.4. Jak zorganizować eksperymenty nad własną wersją telekinetycznej influenzmaschine
- K-33 K2.4. Baterie telekinetyczne
- K-34 K2.4.1. Budowa i działanie baterii telekinetycznej
- K-45 K2.4.2. Rekomendowana procedura budowy baterii telekinetycznych
- K-49 K2.4.3. Historia wynalezienia baterii telekinetycznych
- K-50 K3. Telekinetyczne urządzenia do konwersji energii biologicznej, chemicznej i termicznej
- K-51 K3.1. Telekinetyczne uzdrawianie i produkcja leków
- K-51 K3.2. Telekinetyczna dysocjacja wody
- K-53 K3.3. Telekinetyczne podgrzewanie i odparowywanie płynów
- K-55 K4. Reakcja naukowców ortodoksyjnych - czyli głową muru nie przebijesz
- K-60 K5. Podsumowanie wykorzystania efektu telekinetycznego dla celów energetycznych
- K-62/72 Tablica K1 oraz 9 rysunków (K1 do K9).

KB-73 B. WYKORZYSTANIE WIROW PRZECIW-MATERII

- KB-73 KB1. Sterowanie wiatrami na Ziemi
- KB-74 KB2. Techniczne formowanie chmur i mgły

L-77 L. MAGNOKRAFTY DRUGIEJ GENERACJI (Wehikuły telekinetyczne)

- L-78 L1. Działanie i własności magnokraftów drugiej generacji zwanych także "wehikułami telekinetycznymi"
- L-79 L2. Stan migotania telekinetycznego i jego następstwa
- L-86 L3. Lądowiska wehikułów telekinetycznych
- L-87 L4. Telekinetyczny wehikuł czteropędnikowy
- L-87 L5. Telekinetyczny napęd osobisty
- L-88 L6. Telekinetyczny promień podnoszący
- L-90 Rysunek L1.

M-91 M. MAGNOKRAFTY TRZECIEJ GENERACJI (Wehikuły czasu)

- M-91 M1. Magnokrafty trzeciej generacji zwane także "wehikułami czasu"
- M-91 M2. Zjawiska indukowane przez wehikuły czasu

| | |
|-------|---|
| M-99 | M3. Lądowiska wehikułów czasu |
| M-99 | M4. Czteropędnikowe wehikuly czasu |
| M-101 | M5. Osobiste wehikuly czasu |
| M-101 | M6. Trzy generacje wehikułów z napędem magnetycznym, oraz ich identyfikacja |
| M-105 | Rysunek M1. |

Uwaga: W przypadku wykonywania wydruku niniejszej monografii [1/4] z wersji internetowej, lub z wersji wordprocessorowej dostarczonej na dyskietce, podana w tym spisie treści numeracja stron niekoniecznie musi się pokrywać z numeracją stron na wydruku i dlatego może wymagać wprowadzenia korekcji. Wynika to z faktu że formatowanie niniejszego tomu tej monografii miało miejsce dla fontu "Times New Roman" (12 punktów) oraz dla standardowych nastaw wordprocessora "Word XP" pracującego pod WINDOWS XP. Dla innych fontów, oraz dla innych wersji Word'a, formatowanie to niekoniecznie musi dawać takie same zagospodarowanie stron.

Rozdział K.

SIŁOWNIE TELEKINETYCZNE

Motto niniejszego rozdziału: "Wszechświat jest tak zorganizowany, że każdy cel jest w nim możliwy do osiągnięcia - my jedynie jeszcze nie wiemy jak tego dokonać" (patrz podrozdziały JB7.3 i I5.4).

Rosnące ceny paliw i energii, wyczerpujące się zasoby naturalne, zanieczyszczenie powietrza, przerwy w warstwie ozonowej, efekt cieplarniany, oraz kilka innych równie ważnych czynników powoduje, że w wielu krajach na Zachodzie najintensywniejsza działalność wynalazcza koncentruje się obecnie na unikalnych urządzeniach zwanych po angielsku "free energy devices". Ich nazwę można luźno tłumaczyć na polski jako "**urządzenia darmowej energii**" albo jako "**urządzenia pozyskujące energię otoczenia**". Z uwagi jednak, że urządzenia te wykorzystują do swego działania unikalne zjawisko w podrozdziale H6.1 nazywane "efektem telekinetycznym", w niniejszej monografii będą one także nazywane "**siłowniami telekinetycznymi**". Głównym zadaniem tych urządzeń jest uruchomienie zdolności efektu telekinetycznego do działania jako odwrotność tarcia w celu pozyskiwania energii termicznej zawartej w otoczeniu oraz do zamiany tej energii na jakąś użyteczną formę (najczęściej na elektryczność). Stąd zasada działania tych nowych urządzeń jest drastycznie odmienna od tej wykorzystywanej we wszystkich siłowniach budowanych dotychczas na Ziemi. Jak wiadomo, działanie dotychczasowych urządzeń energetycznych wykorzystuje różnicę (gradient) poziomów energetycznych. Wyzwalając przepływ strumienia energii od wyższego do niższego poziomu energetycznego, urządzenia te przekierowują część tego strumienia i wymuszają jego transformację na konsumpcyjną formę (np. na elektryczność). Natomiast telekinetyczne urządzenia darmowej energii po prostu wykorzystują zdolność odwrotności tarcia do zabsorbowania energii termicznej zawartej w ich otoczeniu, poczym zamieniają tą zaabsorbowaną energię termiczną na jakąś użyteczną formę, np. na elektryczność, która jest uporządkowanym ruchem wielu elektronów. (Czyli urządzenia te działają dokładnie tak jak ów hipotetyczny "Demon Maxwella" opisywany w fizyce klasycznej.) Stąd eksploatacja tych nowych urządzeń energetycznych nie wymaga dostarczenia im żadnego zewnętrznego surowca czy źródła energii, jak paliwa, wody, wiatru, siły mięśni, czy zasilania ze sieci energetycznej. Dlatego końcowy wynik działania tych urządzeń jest bardzo bliski wyniku zakładanego przez prądawną ideę "**perpetuum motion**", chociaż mechanizm i filozofia za owym wynikiem są całkowicie inne. (Tj. urządzenia darmowej energii nie stwarzają energii, jak to było zakładane dla "perpetuum mobile", a jedynie "odsysają" one energię z ogromnego oceanu energii jaki jest zawarty wokół nas i absorbują energię z tego oceanu działając jako rodzaj samo-podtrzymujących swe działanie "pomp-cieplnych".)

Zgodnie z utartym poglądem, zbudowanie takich urządzeń nie powinno być możliwe, bowiem ich działanie jakoby ma stać w sprzeczności z Zasadą Zachowania Energii. Na szczęście wynalazcy nie wierzyli w stereotypy i kontynuowali swoje prace. Po uruchomieniu pierwszych prototypów tych urządzeń, utarty pogląd znowu okazał się błędnym - po raz któryś tam z rzędu w historii techniki. Urządzenia te potwierdziły się możliwymi do zbudowania, zaś ich działanie wcale nie podważa Zasady Zachowania Energii. Szczegółem przeoczoną przez ich przeciwników jest, że urządzenia te wcale nie produkują energii, a jedynie pokrywają swoje zapotrzebowanie energetyczne poprzez samoczynne absorbowanie energii termicznej zawartej w otoczeniu. Stąd w czasie swego działania produkują one elektryczność, ale równocześnie obniżają temperaturę otoczenia.

Komentując dzisiejszy stopień zaawansowania prac nad tymi urządzeniami, już obecnie budowany jest generator zwany "N-machine" (patrz jego opis zawarty w podrozdziale K2.2 niniejszej monografii), którego całkowita sprawność przekracza 104.5%. Aż 104.5 procentowa sprawność oznacza, że po skierowaniu z powrotem do tego generatora ilości energii koniecznej dla

podtrzymywania jego ruchu, ciągle uzyskiwana jest nadwyżka energetyczna przekraczająca 4.5% jego wydatku. Owe 4.5% stanowi więc "darmową" energię jaka może zostać spożytkowana dla celów gospodarczych. Inna maszyna istniejąca w Szwajcarii, nazywana "influenzmaschine", bez żadnego zewnętrznego zasilania w paliwo lub w energię dostarcza prądu o mocy około 3 kW.

K1. Tablica Cykliczności dla urządzeń energetycznych

Aby zilustrować, że opracowywanie tych nowych urządzeń do generowania darmowej energii również odbywa się w zgodzie z Prawem Cykliczności, opracowałem dla nich odpowiednią Tablicę Cykliczności i pokazałem ją w niniejszej monografii jako **tablicę K1**. Tablica ta obejmuje tylko te urządzenia energetyczne, których działanie wykorzystuje różne formy ruchu dla wytwarzania energii elektrycznej. Ruch w tych urządzeniach stanowi rodzaj czynnika katalizującego, który przejmuje energię wejściową, transportuje ją poprzez kolejne etapy transformacji, aby w końcu przekazać ją nośnikowi energii wyjściowej. Tablica K1 pomija urządzenia wytwarzające energię elektryczną na statycznych zasadach, np. poprzez wykorzystanie zjawisk chemicznych, świetlnych, promieniotwórczych, itp. Dla prognozowania rozwoju takich statycznych urządzeń energetycznych koniecznym jest opracowanie oddzielnych Tablic Cykliczności.

Pole robocze tablicy K1 ujmuje nazwy wszystkich typów urządzeń energetycznych zbudowanych dotychczas, których działanie wykorzystuje różne formy ruchu. Urządzenia te ustawione zostały w odpowiednie rzędy (wiersze) i kolumny owej tablicy. Umieszczenie jakiegoś urządzenia w danym rzędzie ujawnia zjawiska wykorzystywane w jego zasadzie działania, a także generację (stopień doskonałości) do której urządzenie to się zalicza. Natomiast jego umieszczenie w odpowiedniej kolumnie wskazuje na ogólny rodzaj urządzeń do których zostaje ono zakwalifikowane, oraz wyjaśnia techniczną realizację jego zasady działania. Oczka tablicy K1 jakie dotychczas nie posiadają wpisanego w nie urządzenia, ujawniają istniejące luki w naszej twórczości wynalazczej. Z kolei położenie tych oczek (tj. kolumna i rząd tablicy do jakiej one należą) wskazuje kategorię dotychczas nieodkrytych urządzeń, oraz ich zasady działania.

Pozioma linia kropkowa na prawym marginesie tablicy K1 zaznacza obecny poziom naszej techniki. Oddziela ona urządzenia do których zbudowania nasza cywilizacja już dorosła, od urządzeń których działanie ciągle musi zostać przez nas wypracowane. Urządzenia wyszczególnione pod tą linią kropkową już istnieją, natomiast te zawarte ponad nią albo zostały wynalezione relatywnie niedawno, albo też dopiero oczekują swojego wynalezienia lub zbudowania w niedalekiej przyszłości. Warto zwrócić uwagę, że puste oczka istnieją także poniżej owej linii kropkowej. Oczka te wskazują, że znane są już nam zjawiska umożliwiające opracowanie odpowiadających im urządzeń energetycznych, jednak brak zapotrzebowania na takie właśnie urządzenia nie spowodował ich zbudowania i upowszechnienia.

W obwiedzonej podwójną linią i zakończoną u góry strzałką kolumnie z lewej strony owej Tablicy Cykliczności zestawiono informacje na temat zjawisk fizycznych wykorzystywanych przy budowie urządzeń umieszczonych w danym wierszu (rzędzie). Kolumna ta podzielona została dalej na cztery pod-kolumny opisujące:

(a) Ery w rozwoju ludzkości. Przykładowo obecnie ludzkość właśnie wchodzi w 3-cią erę jej rozwoju technicznego, w której nośnikiem energii w budowanych urządzeniach napędowych i energetycznych jest "cyrkulacja pola magnetycznego". Do około roku 1950 ludzkość skompletowała poprzednią erę urządzeń napędowych i energetycznych bazujących na (2) "cyrkulacji masy". Jeszcze zaś wcześniej, tj. do około roku 1500, ludzkość zakończyła pierwszą erę budowy napędów i urządzeń energetycznych bazujących na cyrkulacji siły. Więcej na temat każdej ery w rozwoju technicznym ludzkości wyjaśnione jest w podrozdziałach M6 i B1.

(b) Rodzaj nośnika energii wykorzystywanego przez zasadę działania danego urządzenia. Jak ta tablica ujawnia, w budowie urządzeń napędowych i energetycznych wykorzystane mogą być tylko trzy rodzaje nośników energii, mianowicie: (1) ruch mechaniczny, (2) ruch mas (np. ruch gazów albo ruch

płynów), oraz (3) ruch linii sił pola magnetycznego. Więcej na temat owych nośników energii wyjaśniono w podrozdziale B1.

(c) Kolejną generację do której urządzenia z danego wiersza należą. Zauważ, że numer 1, 2 lub 3 tej generacji wyraża stopień doskonałości danych urządzeń. Więcej na temat owej generacji urządzeń wyjaśniono w podrozdziale M6.

(d) Wykaz zjawisk ruchowych wykorzystywanych w zasadzie działania urządzeń z danego wiersza. I tak dla urządzeń 1-wszej generacji wykorzystany jest tylko (1) ruch jednostajny ich czynnika roboczego. Natomiast dla urządzeń 2-giej generacji wykorzystany jest nie tylko (1) ruch jednostajny, ale także (2) przyspieszenie ich czynnika roboczego. Z kolei dla urządzeń 3-ciej generacji wykorzystany jest (1) ruch jednostajny, plus (2) przyspieszenie, plus (3) deformacja ich czynnika roboczego.

Ponieważ wraz z upływem czasu wszystkie cztery powyższe wielkości osiągają coraz bardziej zaawansowany poziom, ta kolumna z lewej strony Tablicy Cykliczności równocześnie reprezentuje oś czasu owej tablicy.

Analizując zawartość osi czasu w Tablicy Cykliczności widocznym się staje, że urządzenia energetyczne budowane kolejno na Ziemi wykorzystują do wytwarzania elektryczności aż trzy różne nośniki ruchu. Są to: (1) ruch obiektów stałych, (2) ruch gazów (fluidów) lub płynów, oraz (3) ruch linii sił pola magnetycznego. Dla każdego z tych nośników ruchu budowane są trzy generacje urządzeń energetycznych, każda z których wykorzystuje inne zjawisko do wytwarzania elektryczności. I tak pierwsza generacja wykorzystuje tylko (1) ruch (przepływ) jednostajny. W drugiej generacji elektryczność produkowana jest poprzez wykorzystanie (1) ruchu jednostajnego oraz (2) przyspieszeń lub opóźnień. Natomiast trzecia generacja urządzeń energetycznych wykorzystuje (1) ruch jednostajny, (2) przyspieszenia lub opóźnienia, oraz (3) energię wewnętrzną (np. deformację, sprężystość, ciepło, itp.).

U podobnej do osi czasu podstawy Tablicy Cykliczności, podane są nazwy urządzeń umieszczonych w danej kolumnie. Nazwy te odzwierciedlają równocześnie techniczną realizację zasady działania użytej w tych urządzeniach, oraz główny produkt ich pracy. Z uwagi na ową zasadę i produkt pracy, wyróżnić się daje kilka zupełnie odmiennych rodzajów urządzeń energetycznych. W niniejszym opracowaniu poszczególne rodzaje tych urządzeń nazywane są (1) silnikami, (2) generatorami elektryczności, (3) agregatami prądotwórczymi, (4) maszynami elektrostatycznymi, oraz (5) ogniwami (bateriami). Ponieważ dla pełnego zrozumienia niniejszej monografii istotnym jest rozróżnienie pomiędzy tymi urządzeniami, poniżej przytoczone zostały ich uproszczone definicje.

1. **Silniki** są to urządzenia wytwarzające ruch względny jednych swoich części względem innych swoich części. Konsumują one jakąś formę energii, dostarczaną im zwykle w formie paliwa lub prądu elektrycznego, aby produkować energię mechaniczną (ruch). Energia ta odprowadzana jest na zewnątrz i dostarczana odbiorcy. Z kolei owa energia mechaniczna może zostać przetworzona na energię elektryczną, jeśli dany silnik sprzęgnięty zostanie z jakimś generatorem elektryczności. Przykładem silnika może być silnik spalinowy używany w samochodzie, jaki po sprzęgnięciu z prądnicą samochodową powoduje wytwarzanie prądu.

2. **Generatory** (generatory elektryczności) są to urządzenia wytwarzające ruch naładowanych elektrycznie cząsteczek wzdłuż wbudowanych w nie obwodów przewodzących. Ruch tych cząsteczek z kolei formuje przepływ prądu, który odprowadzany jest na zewnątrz i dostarczany użytkownikowi jako energia elektryczna. Generatory konsumują energię mechaniczną (najczęściej wytwarzaną przez jakiś rodzaj silnika) i produkują prąd elektryczny. Przykładem generatora może być prądnica samochodowa.

3. **Agregaty** prądotwórcze są to urządzenia które łączą w sobie efekty pracy silnika i generatora, lub efekty pracy silnika i maszyny elektrostatycznej. Agregaty te zwykle konsumują paliwo i produkują prąd elektryczny. Prymitywny rodzaj agregatu uzyskuje się poprzez mechaniczne sprzężenie razem silnika jaki reprezentuje daną generację urządzeń, z generatorem jaki należy do zupełnie innej generacji urządzeń energetycznych. Przykładem takich prymitywnych agregatów może być przenośna elektrownia polowa. Bardziej wyrafinowany rodzaj agregatu łączy w pojedynczym urządzeniu działanie

silnika i generatora tej samej generacji. Przykładem takiego wyrafinowanego agregatu jest tzw. generator MHD (magneto-hydro-dynamiczny).

4. **Maszyny** elektrostatyczne są to urządzenia powodujące przemieszczanie się ładunków elektrycznych poprzez materiał izolacyjny lub pół-przewodnikowy oddzielający od siebie dwa przewodzące elementy (elektrody). Z kolei przemieszczanie się tych ładunków powoduje ładowanie elektrod statyczną elektrycznością. Następne połączenie obu elektrod jakimś zewnętrznym przewodnikiem okrężnym prowadzi do przepływu pomiędzy nimi prądu elektrycznego (czy iskry). Prąd ten przez odbiorcę wykorzystywany jest potem dla najróżniejszych celów użytkowych. Przykładami maszyn elektrostatycznych może być maszyna Wimshurst'a lub urządzenie Van de Graaffa.

5. **Ogniwa**, baterie i akumulatory są to urządzenia działające podobnie do maszyn elektrostatycznych. Jednakże materiał półprzewodnikowy umieszczany w nich pomiędzy obiema elektrodami nie zawiera ruchomych części mechanicznych (jednak takie ruchome części mogą znajdować się po zewnętrznej stronie elektrod). Ogniwo jest najmniejszą wersją tego urządzenia, zaś bateria składa się z kilku pojedynczych ogniw. Przykładem ogniwa i baterii może być ogniwo piezoelektryczne często wykorzystywane w zapalniczkach, czy bateria termoelektryczna.

Aby ułatwić odwoływanie się do wszystkich rodzajów urządzeń energetycznych należących do tej samej generacji, w niniejszym opracowaniu będą one określane wspólnym mianem "siłowni". Odwołanie się do siłowni magnetycznych (pierwszej generacji) obejmuje więc wszelkie urządzenia energetyczne wykorzystujące do wytwarzania elektryczności wyłącznie jednostajny ruch linii sił pola magnetycznego. Natomiast odwoływanie się do siłowni telekinetycznych obejmuje zbiór wszelkich urządzeń wykorzystujących w tym samym celu ruch i przyspieszenia pola magnetycznego (zauważ że siłownie telekinetyczne reprezentują drugą generację siłowni magnetycznych).

Analiza tablicy K1 prowadzi do wielu interesujących wniosków. Po pierwsze ukazuje ona, że budowa urządzeń energetycznych wykorzystujących pole magnetyczne dopiero się rozpoczęła i że wkrótce już druga generacja takich urządzeń musi wejść do użytkowania. Generację tą będą stanowiły właśnie siłownie telekinetyczne. Po drugie tablica ta postuluje, że zasada działania owych urządzeń magnetycznych drugiej generacji będzie oparta na wykorzystaniu ruchu i przyspieszeń pola magnetycznego.

K2. Przegląd najważniejszych z dotychczas zbudowanych siłowni telekinetycznych

Do dziś kilka siłowni telekinetycznych zostało już skompletowanych przez wysoko umotywowanych wynalazców, których empiryczne doświadczenia wypracowały szczegóły ich konstrukcji. Jednakże jak dotychczas nie istniała teoria naukowa jaka wyjaśniałaby działanie tych niezwykłych urządzeń. To utrudniało zrozumienie ich działania, hamowało ich udoskonalanie, oraz dostarczało instytucjonalnej nauce poręcznej wymówki dla upartego odrzucania ich uznania. Dopiero moje sformułowanie Konceptu Dipolarnej Grawitacji oraz odkrycie że efekt telekinetyczny działa jako odwrotność tarcia, dostarczyło takiej teorii. Jej istnienie umożliwia obecne zrozumienie działania siłowni telekinetycznych, oraz formułuje fundamenty naukowe dla systematycznego udoskonalania tych urządzeń.

Podczas analizy kolejnych urządzeń telekinetycznych warto zauważyć, że chociaż urządzenia te są opracowywane dla produkcji energii elektrycznej, budowa i zasady działania większości z nich są typowe dla urządzeń mechanicznych, nie zaś elektrycznych. Taka pozorną sprzeczność wynika z faktu, że na obecnym poziomie naszej wiedzy wyzwalanie efektu telekinetycznego z reguły wymaga ruchu i dynamicznego oddziaływania (przyspieszeń i opóźnień) pomiędzy polami magnetycznymi związanymi z podzespołami złożonego mechanizmu - tj. zjawisk tradycyjnie studiowanych przez inżynierię mechaniczną.

K2.1. Silnik Johnsona

Bardzo prostym telekinetycznym urządzeniem darmowej energii już zbudowanym na Ziemi, jest silnik zawierający wyłącznie magnesy stałe, a stąd po angielsku nazywany "permanent magnet motor" (PMM). Silnik ten wynaleziony został przez Howard'a Johnson'a (adres w 1989 roku: P.O. Box 199, Blacksburg, Virginia 24060, USA). Budowa i działanie tego silnika opublikowane były w artykule [1K2.1] Jorma Hyypia, "Amazing Magnet-Powered Motor", Science & Mechanics, Spring 1980, strony 45-48 i 114-117. Jest on też objęty patentem USA nr 4,151,431. Zgodnie z doniesieniami, sprawność całkowita silnika Johnson'a nieznacznie przekracza 100%. Raz rozpędzony, silnik ten utrzymuje swoje obroty aż do mechanicznego zużycia części lub do sztucznego wyhamowania. Jednakże nadwyżka jego sprawności jest jeszcze zbyt mała aby dostarczył on użytecznej mocy. Stąd też prototyp tego silnika jedynie udowadnia realność budowy urządzeń telekinetycznych zdolnych do samopodtrzymywania swego ruchu, natomiast produkowana przez niego energia mechaniczna nie nadaje się do praktycznego wykorzystania.

Ogólna budowa silnika Johnsona pokazana została w części (a) **rysunku K1**. Oryginalna konstrukcja tego silnika zawiera tylko dwa podzespoły, na rysunku K1 (a) oznaczone symbolami (1) i (3). (Wprowadzenie trzeciego podzespołu oznaczonego tam jako (2) zaproponowane zostało przeze mnie w celu zwiększenia sprawności tego silnika.) Nieruchomy stojan (3) silnika Johnsona zawiera serię małych magnesów umieszczonych w równomiernych odstępach od siebie. Ponad stojanem (3) przesuwały się w kierunku "V" magnesy aktywatora efektu telekinetycznego (1). Kształt magnesów (1) posiada istotne znaczenie, tj. musi on być banano-podobny. Ważne są też wzajemne proporcje wymiarowe pomiędzy oboma grupami magnesów (1) i (3).

Działanie silnika Johnsona, objaśnione poprzez pokazanie trzech kolejnych faz wyzwiania jego efektu telekinetycznego, także zostało zilustrowane na rysunku K1. Części (a), (b) i (c) tego rysunku pokazują trzy kolejne położenia aktywatora (1) względem stojana (3). Pogrubiona linia zamknięta przebiegająca przez magnesy (1) i (3) ukazuje drogę obwodów magnetycznych (linii sił pola magnetycznego) wiążących oba te zespoły. Cykl działania tego silnika rozpoczęty jest przyjęciem przez obwody magnetyczne położenia równowagi pokazanego w części (a). Jednakże bezwładny ruch aktywatora w kierunku "V" powoduje że obwody te muszą dokonać przeskoku do położenia pokazanego w części (b) tego rysunku. Podczas tego przeskoku linie sił pola magnetycznego doznają przyspieszenia, jakie wyzwala wypór telekinetyczny "P". Mała cząstka tego wyporu oddziałuje także na końcówki magnesu (1) dostarczając mu impulsu podtrzymującego jego dalszy ruch "V". Banano-podobny kształt magnesów (1) ma właśnie na celu przechwytywanie przez nie części wyporu telekinetycznego wyzwianego ich ruchem. Przeskok i przyspieszanie linii sił rozciąga się także na trzecią fazę (c). Kontynuacja ruchu aktywatora (1) w kierunku "V" powoduje finalny powrót linii sił pola magnetycznego do położenia równowagi, już pokazanego w części (a). Cały cykl działania zaczyna więc powtarzać się od początku.

Analizując działanie silnika Johnsona staje się oczywistym, że najwyższa wartość P' wyporu telekinetycznego wyzwiana jest tuż przy magnesach stojana (3), gdzie przyspieszenia obwodów magnetycznych są najwyższe. Stąd nasuwa się wniosek, że wydajne silniki telekinetyczne muszą posiadać co najmniej trzy wzajemnie poruszające się zespoły, tj. stator (3), aktywator efektu telekinetycznego (1), oraz wirnik (2). W takim trzy-zespołowym silniku, wzajemne oddziaływania magnetyczne pomiędzy statorem i aktywatorem służą jedynie wyzwoleniu efektu telekinetycznego. Natomiast wypór P' tego efektu jest przechwytywany przez wirnik, który następnie część uzyskanego w ten sposób pędu skierowuje z powrotem na aktywator w celu podtrzymania jego ruchu.

Powyższe ujawnia dlaczego podstawowym niedomaganiem silnika Johnsona jest jego niska efektywność. Wynika ona z użycia tylko dwóch ruchomych części, zamiast trzech. Jego aktywator (1), który normalnie powinien jedynie wywoływać efekt telekinetyczny, w silniku Johnson'a stara się ten efekt także odbierać. Oczywiście z uwagi na swoje położenie, aktywator ten odbiera zaledwie niewielki fragment wyzwolonego przez siebie efektu. Ponadto, część efektu powstała podczas przyspieszania

pola zostaje w nim później skasowana podczas opóźniania tego pola. Powyższe niedomaganie może zostać prosto usunięte poprzez dodatkowe wprowadzenie łopatkowego wirnika (2), umieszczonego pomiędzy stojanem (3) i aktywatorem (1) - tak jak to zaznaczono przerywaną linią na rysunku K1. Wirnik ten wirowałby co najmniej dwa razy szybciej od aktywatora (1), oraz związany byłby z nim mechanicznie za pomocą przekładni. W czasie działania, jego łopatki zawsze znajdowałyby się w miejscu wystąpienia najsilniejszego efektu telekinetycznego, a także odsuwałyby się od tego obszaru przy pojawianiu się odwrotnie skierowanej składowej tego efektu. Przejmowanie efektu telekinetycznego przez wirnik uprościłoby także konstrukcję samego silnika. Bowiem wtedy aktywator (1) nie wymagałby specjalnego banano-podobnego kształtu. Warto tu też dodać, że z kolei szybkie obroty wirnika (2) mogłyby zostać wykorzystane do generowania w nim elektryczności w sposób podobny jak w N-Machine. Odpowiednie więc zaprojektowanie takiego wirnika, przekształciłoby silnik telekinetyczny w agregat telekinetyczny.

Omawiając silnik Johnsona warto też dodać, że jego wynalazca nie był świadom istnienia efektu telekinetycznego. Stąd działanie swego silnika wyjaśnia on w zupełnie inny sposób niż ja to czynię w niniejszej monografii. Zgodnie z jego wyjaśnieniem, powodem nieprzerwanego ruchu magnesu (1) jest brak równowagi pomiędzy obu przeciwstawnymi kierunkami przyciągania i odpychania tego magnesu przez stator (3). Owo wyjaśnienie nie podaje jednak dlaczego konieczny jest wstępny rozruch tego silnika (przy jego ruchu wywoływanym takim brakiem balansu, powinien on uruchamiać się sam). Ponadto takie zdefiniowanie działania eliminuje zasadność wprowadzenia trzeciej ruchomej części, nie dostarczając w ten sposób żadnych teoretycznych przesłanek co do sposobu podniesienia efektywności tego urządzenia.

Chociaż nie znam szczegółów, jest mi jednak wiadomym że silnik Johnsona, a także sam Johnson, byli bez przerwy prześladowani przez jakąś szatańską moc. W rezultacie silnik ten nigdy nie trafił do produkcji seryjnej, chociaż osiągnął on formę techniczną w jakiej nadawał się do produkcji i użytku jako zabawka i ciekawostka typu "perpetuum mobile". Pierwsze wzmianki najdziwniejszych prześladowań jakie ten silnik i jego wynalazca bez przerwy doświadczali, zawarte są już w w/w artykule [1K2.1].

K2.2. N-Machine

Pierwszym prototypem jaki dostarczył naukowego potwierdzenia realności telekinetycznych urządzeń darmowej energii, jest generator nazywany "N-Machine". Zdjęcie prototypu tego generatora pokazane jest na **rysunku K2**. N-Machine stanowi najpełniej poznaną i najszerzej przebadaną siłownię telekinetyczną, której efekty działania oraz wszelkie szczegóły techniczne są udostępniane zainteresowanym osobom bez czynienia z nich jakiegokolwiek tajemnicy. Twórcą opisywanego tutaj rozwiązania technicznego tego generatora jest ś.p. Bruce DePalma, wiodący badacz o światowej sławie, uznawany powszechnie za ojca naukowego podejścia do pozyskiwania energii otoczenia. Jest niemal pewnym, że to właśnie za zbudowanie owej N-Machine ś.p. DePalma zapłacił własnym życiem, padając ofiarą zamachu na życie zorganizowanego dla niego przez UFOli - jak to opisane zostało w podrozdziale A4. Jednak sama zasada działania agregatu DePalma oparta jest na wirującym dysku magnetycznym odkrytym jeszcze w 1831 roku przez Faraday'a - jak to opisane będzie dwa paragrafy niżej. Swój pierwszy prototyp ś.p. DePalma rozpracował w DePalma Energy Corporation. (Adres w 1989 roku: DePalma Energy Corporation, 1187 Coast Village Road #1-163, Santa Barbara, CA 93108, USA.) Prototyp ten był następnie zreplikowany i przebadany w kooperacji z Indian Nuclear Power Board, Karwar, Indie. Jednak trudności i prześladowania jakie ś.p. DePalma napotkał w USA podczas budowy i badań swoich pierwszych prototypów, spowodowały, że w latach 1990-tych DePalma przeniósł się początkowo do Australii, a potem do Nowej Zelandii, w poszukiwaniu warunków w jakich nie byłby już prześladowany. Niestety nie zdołał umknąć mściwym UFOautom, którzy dopadli go w Nowej Zelandii. W Nowej Zelandii też DePalma zmarł raptownie i przedwcześnie w dniu w czwartek 2

października 1997 roku, w samym środku swej twórczej mocy i to w bardzo tajemniczych okolicznościach sugerujących że prawdopodobnie został on zamordowany przez UFOautów – tak jak to opisałem w podrozdziale A4. Ostatnie przed śmiercią ś.p.DePalma prace rozwojowe nad N-Machine prowadzone były przez niego w DePalma Institute, 211 Howard Rd, Private Bag 11, Oerere Point (tj. przedmieście Auckland), New Zealand.

Szczegółowy opis generatora DePalmy zawarty jest w kilku raportach. Kiedys na życzenie zainteresowane osoby mogły też nabyć taśmy wideo demonstrujące działanie tego agregatu, lub dokonać oględzin i/lub badań w laboratorium DePalmy. Powszechnie znany prototyp N-maszyny miał długość około 1 [m] i średnicę około 0.4 [m]. Ważył on około 400 [kilogramów]. Jego wydatek osiągał 2480 [Wat] (tj. 800 [A] x 3.1 [V]), przy prędkości obrotowej około 2600 [obr/min].

Schemat konstrukcyjny N-Machine pokazany został na **rysunku K3**. Najważniejszą częścią tego generatora jest jednolity, mosiężny wirnik (2) w kształcie dysku, osadzony na łożyskowanej osi przewodzącej (1) i zawierający wmontowane w niego segmenty magnezu stałego (3). W najnowszym prototypie użyty jest pierścieniowy magnes NdFeB o grubości 212 [mm] i o średnicy 330 [mm], który wytwarza pole około 6750 [gausów]. Energia elektryczna wytwarzana w wirniku odbierana jest przez szczotki (4) i (5) które podają ją do kolektora wyjściowego (9). Na końcu osi (1) osadzona jest przekładnia pasowa (6) jaka podaje na generator wymagany ruch obrotowy "n" wytwarzany przez silnik napędzający (7). Prąd zasilający dostarczany jest do silnika (7) poprzez kolektor wejściowy (8).

Działanie N-Machine oparte jest na starym odkryciu empirycznym, dokonanym jeszcze w 1831 roku przez Michael'a Faraday'a. Odkrycie to stwierdza, że wirowanie przewodzącego dysku magnetycznego, zwanego właśnie "dyskiem Faraday'a", wytwarza siłę elektromotoryczną pomiędzy jego obwodem i osią (środkiem) wirowania. Do wykorzystania tej właśnie siły elektromotorycznej sprowadzała się zasada pierwszego generatorze elektryczności zbudowanego w 1831 roku przez Faraday'a, którego konstrukcja i działanie były niemal identyczne do działania N-Machine. Jednakże jej pochodzenie dotychczas pozostawało dla nauki zagadką i mogło zostać zadowolająco wyjaśnione dopiero po odkryciu efektu telekinetycznego i definiowanego tym efektem zachowania pola magnetycznego przyspieszanego dośrodkowo ruchem wirowym dysku - patrz opis wyzwalania tej siły elektromotorycznej przedstawiony w podrozdziale H6.1.3. Również ś.p. DePalma zadowolął się samym istnieniem owej siły elektromotorycznej, nawet nie próbując teoretycznie dociec skąd się ona bierze. Aczkolwiek więc podzieliłem się z nim swoją teorią efektu telekinetycznego, która wyjaśnia pochodzenie owej siły, mam wrażenie że sam DePalma nigdy tej teorii nie zaakceptował i nie uznał ani istnienia efektu telekinetycznego, ani jego znaczenia dla działania jego N-Machine. Pomimo tego nieuznawania przez DePalme, przytoczone poniżej omówienie bazuje na obecnej znajomości tego efektu i wyjaśnia działanie N-Machine właśnie tym zjawiskiem. (Oczywistym następstwem tego nieuznawania efektu telekinetycznego przez ś.p. DePalme jest, że posiadał on trudności z teoretycznym wydedukowaniem metod udoskonalenia swojej maszyny w kierunku zgodnym z wskazaniami przebiegu tego efektu.)

W generatorze DePalmy, silnik zasilający (7) wytwarza prędkość obrotową "n", podając ją za pośrednictwem przekładni pasowej (6) i łożyskowanej osi (1) na wirnik (2) z zamontowanymi wewnątrz segmentami magnezu stałego (3). Szybkie obroty mosiężnego wirnika (2) wytwarzają przyspieszenie dośrodkowe działające na linii sił pola magnezu (3). Przyspieszenie to wyzwała efekt telekinetyczny, którego napór P zaczyna oddziaływać na swobodne elektrony zawarte w mosiężnym wirniku. Elektrony te są jedynymi ruchomymi obiektami zawartymi w zasięgu pola telekinetycznego. W konsekwencji więc napór P wymusza dośrodkowe przemieszczanie się tych elektronów i w ten sposób wytwarzanie pomiędzy szczotkami (4) i (5) różnicy potencjałów około 1.216 [V] na każde $n=1000$ [obr/min] generatora. Szczotki (4) i (5) podłączone są do zewnętrznego odbiornika elektryczności poprzez kolektor wyjściowy (9).

Ciekawym odkryciem DePalmy było stwierdzenie istnienia krytycznego nasycenia wirnika polem magnetycznym. Jego eksperymenty dowiodły, że jedynie w początkowej fazie magnetyzowania wirnika produkowany wydatek elektryczny (amperaż) zwiększa się proporcjonalnie do wzrostu

natężenia pola magnetycznego panującego w tym wirniku. Jednakże po uzyskaniu określonego poziomu "nasylenia", najprawdopodobniej zależnego od ilości wolnych elektronów zawartych w danej objętości metalu wirnika, dalsze zwiększanie natężenia pola magnetycznego nie powoduje już wzrostu wydatku elektrycznego generatora. Ów krytyczny poziom nasycenia wirnika polem z łatwością daje się osiągnąć poprzez wykorzystywanie magnesów stałych.

W końcowym stadium rozwoju N-Machine osiągniętym przed śmiercią DePalma, ciągle jednak istnieły przeszkody w jej przemysłowym wykorzystaniu. Przeszkody te spowodowane były technicznymi problemami związanymi z efektywnym wykorzystaniem części wydatku tego generatora do samozaspokajania jego własnej konsumpcji energii, tj. zasilania w prąd silnika dostarczającego ruch. Rozwiązanie tych problemów wymaga dalszych prac rozwojowych i badań. Najważniejszym z tych problemów jest to, że efekt telekinetyczny zdolny jest wytworzyć zaledwie do około 1.216 [V] napięcia na każde 1000 obr/min wirnika. Cała więc moc N-Machine wyraża się w jej Amperach, nie zaś w Voltach. Z drugiej zaś strony, istniejące obecnie konstrukcje wysokosprawnych silników prądu stałego wymagają zasilania o napięciu co najmniej 24 [V]. Takie więc napięcie powinno być docelowo uzyskiwane na wirniku omawianego generatora, aby był on zdolny do samozasilania swojego silnika napędowego.

Krąży różne pogłoski, że na krótko przed swoją śmiercią DePalma faktycznie znalazł empiryczne rozwiązanie dla problemu napięcia w swojej maszynie. Niestety zmarł (został zamordowany przez UFOautów) zanim zdołał rozwiązać to wprowadzić w życie. Jego zaś rozwiązanie dla problemu napięcia umarło razem z nim.

K2.3. Telekinetyczne agregaty prądotwórcze

Jedną z przyczyn ciągle jeszcze niskiej efektywności poprzednio omówionych siłowni telekinetycznych jest to, że same należąc do urządzeń magnetycznych drugiej generacji, zmuszone są one współpracować z prymitywniejszymi od siebie urządzeniami pierwszej generacji. Tak więc, aby silnik Johnson'a wytworzył prąd elektryczny, musi on podawać wytwarzany przez siebie ruch obrotowy na zwykły generator elektryczności. Z kolei generator DePalmy wymaga aby być zasilany w ruch obrotowy z konwencjonalnego silnika elektrycznego. Powyższe nasuwa oczywisty wniosek, że bardziej wydajne byłoby sprzęgnięcie razem dwóch urządzeń magnetycznych drugiej generacji. W takim przypadku ponad 100% efektywność generatora telekinetycznego dodałaby się do zbliżonej efektywności silnika telekinetycznego. Jeszcze lepsze efekty możnaby uzyskać, gdyby działanie obu tych urządzeń zrealizować w formie jednego urządzenia, w którym złożenie kilku efektów telekinetycznych wyzwalałoby jednocześnie: (1) ruch wymagany do jego działania i (2) elektryczność stanowiącą jego produkt. Urządzenie którego zasada działania umożliwia wypełnianie obu tych funkcji równocześnie, w niniejszej monografii nazywane jest telekinetycznym agregatem prądotwórczym. W agregacie takim straty tarcia zostają zredukowane do połowy strat występujących w poprzednio omówionych zestawach silnik-generator. Stąd także jego efektywność musi wzrosnąć prawie dwukrotnie.

Nad rozwojem agregatów telekinetycznych pracuje obecnie spora liczba wynalazców. W latach 1970-tych znaczny rozgłos nadany został pracom Anglika o nazwisku John R.R. SEARL (17 Stephen's Close, Mortimer, Berkshire, RG7-3TX, England). Jednakże mimo usilnych poszukiwań nie zdołałem odnaleźć ani jednej postronnej osoby (świadka) która osobiście widziałaby jego pracujące urządzenie.

Inaczej sprawa przedstawia się z agregatem telekinetycznym którego ogólna nazwa brzmi "**influenzmaschine**". Kilka już działających modeli tego agregatu istnieje bowiem od dawna i pracuje w Szwajcarii. Najpowszechniej znany z tych modeli nazywany jest "Thesta-Distatica". Ja przytoczę poniżej dane i opisy owego modelu. Niemniej mam obowiązek tutaj nadmienić, że dane te pochodzą z najróżniejszych źródeł, czasami mających nawet charakter "plotki". Nie w każdym punkcie byłem też w

stanie zweryfikować je jako poprawne. Wszakże Methernitha utrzymuje wszelkie dane techniczne swojej maszyny w dosyć ścisłej tajemnicy.

Agregat telekinetyczny **Thesta-Distatica** wyglądem przypomina nieco maszynę Wimshurst'a - patrz rysunek K4. Waży on około 20 [kg]. Jego dwie tarcze o średnicach około 55 [cm] obracają się przeciwbieżnie ze szybkością opisywaną jako wynoszącą około $n=60$ [obr/min]. (Jak jednak wynika z moich własnych obliczeń, aby produkować prąd zmienny o częstotliwości $f=50$ [Hz], dokładna wartość tej prędkości obrotowej powinna wynosić $n=62.6$ [obr/min]. Po szczegóły patrz wzór (1K2.3.3), oraz moje obliczenia wynikające z tego wzoru, zaprezentowane w podrozdziale K2.3.3. Powodem jest, że ze względów praktycznych Methernitha zaopatrzyła tą maszynę w $e = 48$ elektrod, zamiast w $e = 50$ elektrod jakie byłyby niezwykle trudne do praktycznego wymierzenia i rozlokowania na obwodzie okrągłej tarczy.) Zgodnie z informacjami upowszechnianymi przez różne źródła na temat tego agregatu, wytwarza on **prąd stały** o fluktuującym napięciu o chwilowych wartościach z przedziału od 700 do 900 [V] oraz o mocy 3 [kW]. (Aby zasilac owym agregatem typowe urządzenia elektryczne, owo początkowo wysokie napięcie tego prądu zbijane jest następnie przez Methernitha do około 250 [V], poprzez użycie zwykłej oporności elektrycznej.) Powodem owej opinii, że agregat ten generuje prąd stały, jest wiara większości ludzi, że maszyna elektrostatyczna Wimshursta na jakiej agregat ten bazuje, jest w stanie produkować jedynie prąd stały. Tymczasem ja doczytałem się ze starych opisów maszyn elektrostatycznych (posumowanych poniżej w tym podrozdziale), że maszyna Wimshursta daje się tak zmodyfikować, aby wytwarzała prąd zmienny. Ja osobiście wierzę, że zasada działania agregatu Thesta-Distatica bazuje właśnie na takiej modyfikacji maszyny Wimshursta opracowanej dla prądu zmiennego. Dlatego zgodnie z moją osobistą opinią, podbudowaną jednak wynalezioną przeze mnie samego zasadą działania influenzzmaschine którą wyjaśniłem w podrozdziale K2.3.3, agregat Thesta-Distatica generuje **prąd zmienny** o częstotliwości około $f=50$ Hz. Ubocznym produktem pracy tego agregatu jest jonizacja otaczającego powietrza i wytwarzanie znacznych ilości ozonu, a także ochładzanie tego powietrza. Oprócz wstępnego rozruchu ręcznego, nieprzerwane i nieograniczenie długie działanie tego agregatu jest samo-podtrzymywane poprzez wyzwalany przez niego efekt telekinetyczny. Podobnie więc jak hipotetyczne "perpetum mobile" nie wymaga on żadnego zewnętrznego napędu, zasilania w paliwo, lub innej formy dostawy energii. Cały jego wydatek elektryczny reprezentuje energię użytkową uzyskiwaną dosłownie "za darmo". Dlatego owa telekinetyczna influenzzmaschine jest pierwszym na świecie rodzajem urządzeń darmowej energii, jakie już na obecnym etapie nadają się do komercyjnego zastosowania. Chociaż ja nie widziałem na własne oczy tego agregatu w działaniu, jak dotychczas zdołałem odszukać, sprawdzić, spotkać się z, i przepytac, około 10 osób które osobiście widziały Thesta-Distatica w działaniu. Dla mnie nie ulega już najmniejszej wątpliwości, że istnienie i bezzasileniowe funkcjonowanie tego agregatu jest niezaprzeczalnym faktem. Tyle tylko, że dla określonych powodów, które stają się bardziej zrozumiałe po przeczytaniu podrozdziału A3 niniejszej monografii, urządzenie to jest zarezerwowane dla własnego użytku Methernithy i nie jest ono otwarte do publicznego wglądu ani upowszechnienia.

Wyjaśnijmy teraz pokrótce pochodzenie idei telekinetycznego agregatu. Nazwa "influenzzmaschine" powstała przez złożenie dwóch niemieckich słów "influenz" and "maschine", które oznaczają "indukcja elektrostatyczna" oraz "maszyna". Oryginalnie nazwa ta wywodzi się od angielskiej "influence machine" nazywanej tak przez pierwszych brytyjskich wynalazców maszyn elektrostatycznych. Termin "influence" (tj. "wpływ") używany był przez nich do opisu zjawiska indukcji elektrostatycznej wykorzystywanej w zasadzie działania tych maszyn, a stanowiącej przeciwieństwo dla zjawiska tarcia także eksploatowanego w kilku innych rodzajach maszyn elektrostatycznych (np. w elektroforusie Volty czy w maszynie Van de Graaffa).

Zbudowanie pierwszych maszyn elektrostatycznych typu influenzzmaschine nie jest dziełem pojedynczej osoby, a wypadkową wyteżonych przemyśleń i prac badawczych wielu indywidualnych wynalazców. Za protoplastę współczesnej konstrukcji tych maszyn można uważać urządzenie opatentowane w 1860 roku przez brytyjskiego wynalazcę C.F. Varley (Bryt. Spec. Pat. No 206 z 1860 roku). Jednakże pierwszą konstrukcyjnie udaną influenzzmaschine była maszyna elektrostatyczna

zbudowana przez A.J.I. Töpler'a w 1865 roku. Posiadała ona pojedynczą wirującą tarczę współpracującą z parą nieruchomych elektrod, indukując w ten sposób ładunki elektrostatyczne w zamian za pracę obracania tarczą. Równoległe z Töpler'em, w okresie od 1864 do 1880 roku szereg bardzo podobnych maszyn skonstruował też W.T.B. Holtz. W 1880 roku wytwórca przyrządów z Berlina o nazwisku Robert Voss połączył razem zasady Töpler'a i Holtza, uzyskując bardzo efektywną maszynę elektrostatyczną o pojedynczej wirującej tarczy. Nawiasem mówiąc, urządzenie we współczesnych podręcznikach fizyki opisywane pod nazwą maszyny Töpler'a, w rzeczywistości stanowi maszynę Voss'a. Wszystkie powyżej opisane urządzenia zostały jednak usunięte w cień przez wynalazek Anglika o nazwisku James Wimshurst. Około 1878 roku usprawnił on efektywność procesu indukcji elektrostatycznej przez dodanie do swej maszyny drugiej tarczy wirującej przeciwnie. W końcowych latach XIX wieku maszyny Wimshurst'a często pełniły rolę obecnych generatorów elektryczności, znajdując szerokie zastosowanie w wielu dziedzinach życia, np. jako zasilacze lamp roentgenowskich. W owym czasie budowane były także wersje techniczne maszyny Wimshurst'a, jakie generowały prąd zmienny. W prawie niezmięnionej postaci ogromnie proste w konstrukcji maszyny Wimshursta na prąd stały są też budowane do dzisiaj w celach dydaktycznych. Jeden z obecnych ich modeli pokazany jest na rysunku 9 monografii [6/2]. Jednakże w miarę upowszechniania się generatorów elektryczności nadszedł zmierzch tych maszyn jaki trwał aż do drugiej połowy obecnego wieku.

Niemniej, jak to czytelnicy zapewne zauważą z niniejszego opracowania, obecnie być może nadchodzi okres drugiej świetności tych maszyn. Okres ten zapoczątkowany został około 1960 roku, kiedy to zbudowana została pierwsza "telekinetyczna influenzzmaschine" jaka wprowadzała funkcjonalne poszerzenie do dawnych maszyn elektrostatycznych, poprzez dodanie do nich zasady silnika elektrostatycznego oraz działanie efektu telekinetycznego wyzwalanego w baterii telekinetycznej. Jej budowniczym był Austriak o nazwisku Adalbert Béla Brosan. Wygląd jego telekinetycznego agregatu przypominał udoskonalenie jednotarczowej maszyny elektrostatycznej Töplera. Więcej szczegółów na jej temat podane będzie w następnym podrozdziale. Maszyny Brosana zapoczątkowały erę pojawienia się na Ziemi telekinetycznych influenzzmaschine.

K2.3.1. Historia telekinetycznej influenzzmaschine

Panuje opinia, że nowe urządzenia pojawiające się na naszej planecie (a przynajmniej ta ich część jaka podarowana zostaje ludzkości przez jakąś bardziej zaawansowaną i sprzyjającą ludziom cywilizację) zostaje rozpracowywane niemal równocześnie przez kilku różnych twórców nawzajem nie znających szczegółów technicznych swoich rozwiązań. Tak właśnie zdaje się też mieć miejsce z telekinetyczną influenzzmaschine. Do chwili obecnej wiadomym jest mi o istnieniu trzech jej twórców, z których każdy niezależnie od pozostałych dwóch osób albo zbudował tę maszynę, albo też rozpracował jej konstrukcję i działanie. Są nimi: Adalbert Béla Brosan z Linz (Austria), Paul Baumann (Szwajcaria), oraz ja - tj. autor niniejszej monografii (Nowa Zelandia).

O pierwszym twórcy telekinetycznej influenzzmaschine dowiedziałem się zupełnie "przypadkowo". (Zgodnie z totalizmem opisanym w rozdziałach JA i JB, nie istnieje takie coś jak "przypadek", a wszelkie zdarzenia jakie nas dotyczą są celowo projektowane przez wszechświatowy intelekt i zawsze czemuś służą.) W 1991 roku, tj. w okresie najintensywniejszych prac nad teorią "efektu telekinetycznego" oraz siłowni telekinetycznych, poznałem małżeństwo austriackie o nazwisku Tilgrid i Fred Pfeiffenberger (adres w 1991 roku: Armandale Rd. 7, Kinloch, R.D. Queenstown, New Zealand). Wyemigrowali oni do Nowej Zelandii w poszukiwaniu alternatywnego (naturalnego) stylu życia. Podanych przez nich informacji z przyczyn technicznych nie byłem w stanie sprawdzić, stąd przytaczam je tutaj tylko tak jak były mi zrelacjonowane. W swoim czasie małżeństwo to śledziło losy niezwyklej maszyny budowanej przez ich znajomego o nazwisku Adalbert Béla Brosan (adres w 1965 roku: Schiffmeisterplatz 5, Ybbs/Donau koło Linz, Austria). Brosan posiadał konstrukcję cudownego

urządzenia typu "perpetuum mobile" wyglądającego jak udoskonalenie maszyny elektrostatycznej Töplera. Po ręcznym uruchomieniu urządzenie to poruszało się w nieskończoność wytwarzając przy tym energię elektryczną. Swoje urządzenie Brosan opisał w broszurce [1K2.3.1] "Weltfrieden durch Kostenlose Energie" wydanej w 1965 roku przez Karl Schenenberger Verlag (adres w 1965 roku: Stapfenstrasse 187, Helden, Szwajcaria). Małżeństwo Pfeiffenberger posiadało w Nowej Zelandii kopię tej broszurki i zapoznało mnie z jej treścią. Na nieszczęście, Adalbert Béla Brosan nie zawarł w swej broszurce żadnych technologicznych szczegółów ani żadnego rysunku. Ponieważ Brosan sam nie posiadał uzdolnień wykonawczych, w celu zbudowania swego urządzenia wszedł w spółkę z lokalnym "złotą rączką" o imieniu Nitschel pochodzącego z miejscowości Linz. (Istotnym szczegółem wydaje się tu informacja że Nitschel znany był w okolicy ze swoich radykalnych przekonań religijnych za które wszedł nawet w kolizję z miejscowymi władzami.) Wspólnie z nim Brosan zbudował dwa małe prototypy tego urządzenia. Działanie tych prototypów zdążyli zademonstrować kilku osobom, włączając w to małżeństwo Pfeiffenberger. Zgodnie z opisami, oba te prototypy były wyglądu i wielkości identycznej do urządzeń zwanych "Testatica", jakie obecnie znajdują się w posiadaniu Methernithy. Niefortunnie jednak, zaraz potem Brosan zmarł. Natomiast Nitschel wraz z obu działającymi agregatami podobno przeniósł się do Szwajcarii w okolice (CH-9050) Appenzell, tel: (071) 914110. Dalszych losów Nitschel'a i agregatów nie udało się już ustalić. Powinno tu jednak zostać dodane, że dwa małe urządzenia nazywane "Testatica", które według istniejących opisów wyglądają identycznie do tych zbudowanych przez Brosana, znajdują się obecnie w posiadaniu szwajcarskiej grupy religijnej "Methernitha" (patrz opisy w dalszych paragrafach tego rozdziału). To już koniec historii (jak ja ją poznałem) na temat pierwszego wynalazcy i budowniczego telekinetycznych influenzmaschine. Istotne zapytanie jakie owa historia zdaje się wzbudzać, to czy Nitschel oraz Paul Baumann spotkali się na jakims etapie, wzajemnie przyciągnięci do siebie podobnymi przekonaniami religijnymi oraz podobnymi zdolnościami technicznymi. A może są oni jedną i tą samą osobą?

W tym miejscu warto też wspomnieć, że w tzw. "dobrze poinformowanych kręgach" rozchodzą się pogłoski iż idea i sposób wykonania telekinetycznych influenzmaschine "podarowane" zostały naszej cywilizacji przez jakieś sprzyjające ludziom zaawansowane istoty z kosmosu (aczkolwiek podarowanie owo nastąpiło wbrew intencjom okupujących Ziemię UFOautów którym owi sprzyjający ludziom kosmici systematycznie starają się nieco pomieszać szyki i zakończyć ich okupację Ziemi - patrz podrozdział W5; co wyjaśnia dlaczego okupujący nas UFOnauci usilnie uniemożliwiają rozwój owych podarowywanych nam urządzeń - patrz podrozdział VB5.1.1 i traktat [7B]). Po dokładniejszej analizie dopatrzyć się też można szeregu szczegółów jakie zdają się nawet potwierdzać że urządzenia Brosana "dane" nam zostały w taki właśnie sposób. Wymieńmy tutaj kilka najważniejszych z nich.

- W 1994 roku pracowałem nad opisami urządzenia telepatycznego w kształcie piramidy, zaprezentowanego tutaj w podrozdziale N2, o którym wiadomo iż napewno przekazane ono nam zostało w darze przez jakieś sprzyjające ludziom zaawansowane istoty. Odkryciem jakie wtedy dokonałem, to że wspomniana poprzednio broszura [1K2.3.1] Brosana niezwykle dokładnie przypominała opisy tego telepatycznego urządzenia wykonane przez obdarowaną osobę i opublikowane w niniejszej monografii w podrozdziale N2, a także w traktacie [7]. Przykładowo Brosan zawarł w [1K2.3.1] jedynie opis co jego maszyna czyni, oraz wyjaśnił słownie (bez ilustracji) jakie są wzajemne relacje jej głównych podzespołów (tj. jak tą maszynę powinno się budować). Nie podał tam jednak ani zasady działania tej maszyny, ani jej schematu konstrukcyjnego, ani żadnych oczywistych dla wynalazcy szczegółów technicznych (np. wytycznych konstrukcyjnych, warunków operacyjnych, itp.). Patrząc teraz na jego broszurkę z perspektywy podrozdziału N2 i traktatu [7], Brosan prawdopodobnie powtórzył w niej wiernie to co było mu przekazane przez owe sprzyjające ludziom istoty - nie opisując owych istotnych szczegółów po prostu ponieważ nie były mu one znane (dokładnie to miałyby bowiem miejsce gdyby ktoś ustnie przekazał mu informacje jak zbudować to urządzenie, jednak ani nie wyjaśnił jak ono działa ani nie udostępnił żadnej ilustracji). Ciekawe, że dokładnie ten sam wniosek zaczął się

nasuwać, kiedy analizowałem sposób i okoliczności przekazania nam przez sprzyjających kosmitów w darze także i drugiego podobnego urządzenia, opisanego w traktacie [7B].

- Agregaty telekinetyczne Brosana (a także i Methernithy - patrz rysunki K4 i K5), podobnie jak urządzenie opisane w podrozdziale N2, również zawierają jarzącą się tubę pokazaną jako (T) na rysunkach N2 i N3, oraz dwa charakterystyczne induktorki pokazane tam jako (I₁) i (I₂).

- Różne niezwykle i wcześniej nie znane zjawiska wzbudzone przez agregaty Brosana (a także i przez agregaty telekinetyczne Methernithy) obejmują m.in. telepatię doświadczaną przez pobliskich obserwatorów. Stąd agregaty te częściowo wypełniają już funkcję dla realizacji której urządzenie z podrozdziału N2 miało zostać zbudowane.

- Zbudowane były jednocześnie aż dwa niemal identyczne agregaty Brosana, podczas gdy dla zademonstrowania ich zasady działania jako źródeł elektryczności zdaje się wystarczać tylko jeden. Jednak aby zademonstrować na nich telepatię, np. patrz opisy użytkowania piramid z podrozdziału N2.3, konieczne są właśnie aż dwa urządzenia pracujące równocześnie.

- Główne wymiary zarówno agregatów Brosana (i Methernithy) jak i urządzenia z podrozdziału N2 oparte są na jednostce długości zwanej "Kubitem Kosmicznym" (po szczegóły patrz wzór F16), jaka jest równa 0.5486 naszego metra. Przykładowo główne części w większości z tych urządzeń mierzą połowę tego kubita - tj. około 27.5 [cm] (dyski w "Thesta-Distatica" mierzą dokładnie ów kubit - tj. około 55 [cm]).

- Idee dla wszystkich tych urządzeń pojawiły się w przybliżeniu w podobnym czasie.

- Wszystkie te maszyny i urządzenia są usilnie zwalczane przez okupujących Ziemię UFOonautów którzy za wszelką cenę starają się uniemożliwić ich zbudowanie i wprowadzenie do powszechnego użytkowania na Ziemi. Przykładowo kiedy wizytowałem siedzibę Methernithy w 1991 roku, na trawniku w pobliżu budynku w którym prowadzone były próby z influencmaschine odnotowałem liczne lądowiska UFO. Wskazywało to, że nasi kosmiczni okupanci żywo interesują się tymi maszynami i nie spuszczają ich z oka, uważnie śledząc wszystko co z nimi się wiąże.

- Dla mnie osobiście, najbardziej jednak przekonującym dowodem na fakt że idea telekinetycznych influencmachines podarowana nam została przez jakieś bardziej od ludzi zaawansowane i jednocześnie sprzyjające nam istoty o totaliztycznej filozofii, jest obecność w tych maszynach kompletnego obwodu baterii telekinetycznej. Baterie telekinetyczne są wszakże urządzeniami które wynalezione zostały na Ziemi dopiero przeze mnie i po raz pierwszy zesyntezowane oraz opisane w moich monografiach. Niemniej po wypracowaniu ich konstrukcji i zasady działania, ze zdumieniem odkryłem, że kompletny obwód takiej baterii wbudowany już został do każdej istniejącej telekinetycznej influencmaschine, zaś na dodatek ziemscy budowniczy tej maszyny (tj. Brosan i Methernitha) nie mieli najmniejszego pojęcia o jego funkcjach i zasadzie działania. Ktoś bardziej od nich zaawansowany musiał więc ich poinstruować jak tą baterię wykonać i gdzie ją zabudować. Jakżesz inaczej mogłaby ona się tam znaleźć.

Więcej danych na temat możliwości przekazania nam idei telekinetycznych agregatów Brosan'a (jak również i Methernithy) przez jakieś sprzyjające ludziom zaawansowane istoty o totaliztycznej filozofii, zawartych zostało w traktatach [7] i [7B]. Ujawniają one też kilka innych przypadków "dawania" nam różnych zaawansowanych urządzeń przez sprzyjających nam kosmitów.

Pechowo się składa, że nie mam możliwości polecenia do Austrii i odszukania sąsiadów lub krewnych Brosana, oraz dowiedzenia się większej liczby szczegółów na temat jego wysiłków i ostatnich dni (gdyby któryś z czytelników miał takie możliwości, apelowałbym tutaj o dokonanie tego dla dobra naszej wiedzy i samoobronności). W świetle bowiem tego co w podrozdziale O2.3.3 wyjaśniono na temat urządzeń do indukowania u ludzi chorób (np. raka) będących w dyspozycji okupujących nas UFOonautów, interesującym byłoby sprawdzenie w jaki sposób Brosan umarł. Z dotychczasowych bowiem badań zdaje się wynikać, że w przypadku osób którzy wprowadzają znaczące zagrożenie dla interesów okupujących Ziemię kosmitów, kosmici ci nie wahają się posunąć nawet do ich zgładzenia - patrz opisy techniki "zamaczów" kosmitów przytoczone w podrozdziałach A4 i VB5.1.1. Nie mieli oni wszakże żadnych oporów w dotychczasowym zgładzaniu nie tylko

wszystkich tych którzy stali im na drodze, ale także w całkowitym unicestwianiu całych ras - patrz podrozdziały P5 i P7. Zgładzenia indywidualnych osób dokonują przy tym w sposób jaki wygląda na śmierć naturalną, np. poprzez wywołanie raka u swoich ofiar (patrz też przypadek Karly Turner z podrozdziału V4.5), lub poprzez nakłonienie ofiar do tragicznej w skutkach obecności w miejscu jakiejś dużej katastrofy. Z kolei w przypadku Brosana okupujący nas kosmici mieliby poważny motyw aby go zgładzić, bowiem posiadał on już pracujące prototypy agregatów telekinetycznych, przygotowywał podjęcie ich seryjnej produkcji, oraz był zdeterminowany aby agregaty te oddać w służbę ludzkości - co już uprzednio udokumentował opublikowaniem (na swój własny koszt - tak jak ja czynię to ze swoimi monografiami, włączając w to niniejszą) broszurki opisującej budowę i działanie tych agregatów. Z kolei z chwilą kiedy agregaty telekinetyczne wejdą na Ziemi do użycia, kosmici nie będą już w stanie powstrzymać wprowadzanej przez użyte w nich zjawiska i zasady rewolucji, ani dłużej powstrzymać zmian świadomości opisywanych niniejszą monografią.

Za drugiego twórcę telekinetycznej influenzmaschine uważa się Paul'a Baumann'a. Urodził się on w 1917 roku we wieloosobowej rodzinie wieśniaczej koło Linden, Szwajcaria. Już jako uczeń miejscowej szkoły wykazywał niezwykle uzdolnienia techniczne, budując różnorodne urządzenia eksperymentalne. W wieku późniejszym dał się poznać ze swych umiejętności zegarmistrzowskich. Około 1950 roku, wspólnie z 12-toma innymi rolnikami, założył on w Linden grupę religijną Methernitha której zasady odtwarzają życie pierwszych komun chrześcijańskich (adres w 1991 roku: Methernitha, CH-3517 Linden bei Bern, Switzerland). W czasach kiedy ja odwiedziłem Methernitha w 1991 roku, był on jednym z przywódców tej grupy. Być może, że poprzez swą religijną działalność wszedł on w kontakt z Nitschelem (pomocnikiem Brosan'a), który też wyznawał radykalne poglądy religijne - aczkolwiek oficjalnie nie wiadomo czy te dwie osoby kiedykolwiek się spotkały. Zainteresowanie Baumann'a w telekinetycznej influenzmaschine zaczęło się około 1965 roku. Pierwsze dwa działające modele znajdowały się w jego posiadaniu około 1978 roku. Jednak sposób i miejsce w jakich maszyny te zostały zbudowane owiane są mgłą tajemniczości. Modele te nazywał on "Testatica". (Nie jest mi jednak wiadomym aby Baumann kiedykolwiek twierdził, że osobiście wynalazł Testatica lub że je osobiście zbudował.) Testatica budowana była jako jednotarczowy agregat telekinetyczny, którego zasada działania opierała się na maszynie elektrostatycznej Töplera (tj. agregat ten posiadał tylko jedną tarczę, zaś funkcję drugiej tarczy wypełniały nieruchome elektrody). Zbudowane zostały dwa egzemplarze Testatica, działające do dzisiaj w Methernitha, produkujące po około 200 Watt energii elektrycznej każdy. Ciekawe że Paul Baumann nigdy nie przypisywał sobie wynalezienia konstrukcji tych telekinetycznych influenzmachines. Około 1983 roku, wspierany już siłami 7-osobowego zespołu rozwojowego z Methernithy, Paul Baumann zbudował drugi model telekinetycznego agregatu, tym razem dwutarczowego. Nazwał go "Thesta-Distatica" (wyjaśnienie pochodzenia tej nazwy jakie mi przedstawiono, podaje że "Thesta" znaczy "prototyp dla testowania", "Di" znaczy dwutarczowy, zaś "statica" znaczy "oparty na oddziaływaniach elektrostatycznych") - patrz zdjęcie na **rysunku K4**. Jego działanie stara się kopiować maszynę elektrostatyczną Wimshurst'a, aczkolwiek faktycznie od tej maszyny jest dosyć dalekie. Twierdzi się, że użycie dwóch tarcz umożliwiło lepsze powielanie ładunków elektrostatycznych i w ten sposób zwiększyło wydajność energetyczną agregatu. Niemniej, twierdzenie to wcale nie leży w zgodzie z zasadą działania tego urządzenia opisaną w podrozdziale K2.3.3. Wszakże zgodnie z ową zasadą wydajność owa zależy od efektywności "baterii telekinetycznej" jaka w ową maszynę została wbudowana, nie zaś od ilości czy średnicy tarcz. Ja osobiście wierzę, że Paul Baumann celowo wprowadził dwie tarcze z powodów psychologicznych. Mianowicie chciał wizualnie podkreślić odmienną zbudowanej przez siebie maszyny od obu maszyn "Testatica". Niemniej, ponieważ sam nie wiedział dokładnie jaka jest zasada działania tej maszyny, w swojej konstrukcji tak zaprojektował działanie tylnej tarczy, że jest ono dokładną kopią działania przedniej tarczy. Z kolei obie te tarcze wiernie kopią działanie pojedynczej tarczy z maszyny "Testatica". Ciekawostką może być tutaj, że w agregacie Thesta-Distatica istnieje kilka szczegółów konstrukcyjnych jakie stanowią dziwne "zbiegi okoliczności". Dla przykładu, średnice obu tarcz Thesta-Distatica wynoszą 548 mm, tj. są dokładnie równe jednostce długości, jaką ja nazywam

"kubitem kosmicznym", a jaka używana jest przez okupujących Ziemię UFOonautów do wymiarowania ich magnokrafto-podobnych wehikułów UFO - patrz wzór (F16) z podrozdziału F4.7. Z kolei jednym z elementów tej maszyny jest "tuba" (patrz "T" na rysunku F6) identyczna do tej jaka występuje też w tzw. "piramidzie telepatycznej" подарowanej nam przez sprzyjających ludziom kosmitów a opisanej w podrozdziale N2. Itd., itp. W 1991 roku Paul Baumann wraz ze swym 7-osobowym zespołem rozwojowym rozpoczęli realizację trzeciego modelu ich agregatu telekinetycznego. Jego szczegóły konstrukcyjne i parametry pracy nie są jeszcze mi znane. Niemniej jest mi wiadomo, że agregat ten ma być ogromnych rozmiarów. Przykładowo jego dwie tarcze mają podobno posiadać średnice około 2.2 metra (tj. 4-ch "kubitów kosmicznych"). Niestety, z tego co mi wiadomo, w 13 lat później, kiedy ponownie aktualizowałem ten rozdział w 2004 roku, ten ogromny agregat ciągle jeszcze nie działał. Najwidoczniej okupujący nas UFOnauci jak mogą tak hamują jego dopracowanie.

Od czasu wejścia w posiadanie Testatica, tj. od 1978 roku, Paul Baumann udostępniał wszystkie swe maszyny do nieodpłatnego oglądnięcia przez każdą chętną osobę. Niekiedy zainteresowanemu pozwalano je nawet fotografować. Wśród oglądających było także wielu inżynierów i naukowców. Ilość osób przybywających do Methernithy w celu oglądnięcia tych cudów techniki rosła z roku na rok, stopniowo dezorganizując życie tej około 250 osobowej komuny religijnej. Ocenia się że w szczytowych okresach lat 1983 - 1984 maszyny Baumanna oglądało około 10-20 osób dziennie. Aby zmniejszyć ilość oglądających, w 1984 roku wprowadzono więc opłatę za oglądnięcie tych maszyn wynoszącą 1000 Franków szwajcarskich od osoby. Jednakże odpłatność ta nie zmniejszyła napływu wizytujących. Za to spowodowała ona różnorodne kłopoty i napięcia na gospodarzy. W związku z powyższym w roku 1985 Methernitha podjęła radykalną decyzję całkowitego zaniechania pokazywania swych maszyn. Zamiast pokazów, w 1989 roku wykonano dokumentalne wideo tych maszyn, jakie później zastąpiło ich demonstrację. W okresie od 10 do 14 maja 1991 roku, złożyłem czterodniową wizytę w komunie Methernithy, z nadzieją zobaczenia ich agregatów. Niestety nie uczyniono dla mnie odstępstwa od poprzedniej decyzji i nie pokazano mi Thesta-Distatica. Jedyne co zyskałem przez ową podróż do Szwajcarii, to rozmowa z około 10-cioma osobami jakie osobiście oglądały ten agregat podczas działania, a także zaszczyt osobistego poznania i rozmowy z Paulem Baumann'em.

Jedną z osób kilkakrotnie oglądających działającą Testatica był obywatel austriacki bułgarskiego pochodzenia, Stefan Marinov (Morellenfeldgasse 16, A-8010 Graz, AUSTRIA). Pozwolono mu nawet dokonać różnorodnych pomiarów tej maszyny. Gdy wizytowałem Methernitha, zostałem poinformowany że opisy dokonanych przez siebie prób, Marinov opublikował w 1989 roku w części V (piątej) swoich skryptów których cała seria zatytułowana jest "The Thorny Way of Truth" (w skrócie TWT series). Część ta ma podobno zawierać jedyny opis Testatica sporządzony przez badacza który osobiście przetestował jej działanie. W okresie kiedy zwróciłem się do niego o tą publikację (1991 rok) Marinov sprzedawał część V swej TWT serii w cenie 25 \$USA za egzemplarz. Zamówiłem wówczas to opracowanie, bowiem spodziewałem się znaleźć w nim szczegółowy opis Testatica (włączając w to jej schemat elektryczny) oraz wyniki jej pomiarów. Niestety, po nadejściu skryptu w listopadzie 1991 roku okazało się, że Marinov poświęcił zwartemu opisowi tego agregatu jedynie około 4 stron (plus kilka luźnych uwag porozrzucanych w paru innych miejscach). Reszta zaś 317 stronnicowego tekstu wypełniona była kopiami historycznych opracowań opisujących konstrukcję kilku konwencjonalnych maszyn elektrostatycznych (np. Wimshursta i Töplera), a także kopiami różnorodnej korespondencji. Sprzedaż tego opracowania okazała się więc jedynie metodą zarabiania pieniędzy, a nie szerzenia wiedzy. W obrębie owych 4 stron opisujących Testatica, jedynie jej wygląd oraz wrażenia doznane podczas osobistego jej uruchamiania zostały omówione. Brak jednak było zupełnie informacji najważniejszych, tj. zarówno schematu elektrycznego, jak i szczegółowego rysunku konstrukcyjnego. Na zakończenie swych opisów z owego skryptu Marinov stwierdza, cytując: "Oczywiście sposób w jaki ta maszyna działa nie jest dla mnie jasnym. Sądzę że zawarty w niej jest jakiś wybieg który Baumann uzyskał na drodze religijnego wyjawienia." Te lakoniczne wzmianki uzupełnione są rysunkiem gabarytowym listującym jej główne podzespoły (niestety, np. wrzecionko, które jest jednym z ważniejszych jej zespołów, nie zostało tam wogóle pokazane; pominięto także schemat elektryczny tej

maszyny który stanowiłby najistotniejsze źródło informacji przy ewentualnym odtwarzaniu jej działania). Przytoczono też kilka nieczytelnych fotografii pokazujących wygląd zewnętrzny Testatika, lub różne osoby (m.in. Marinov'a) oglądające ten agregat. Omawiany skrypt powtarza więc (i to niekompletnie) co ogólniejsze fragmenty opisów które ja zaprezentowałem już w 1990 roku w pierwszym wydaniu swoich monografii z serii [6].

Sukces w budowie Thesta-Distatica spowodował, że prace wynalazcze i rozwojowe nad podobnymi wersjami influenzmaschine podjęte też zostały przez wiele innych osób i grup wynalazczych. Zgodnie z moim rozeznaniami, dotychczas żadnej z tych osób/grup nie udało się jednak powtórzyć sukcesu Methernitha. Niektórzy członkowie grupy religijnej Methernitha wyrazili nawet opinię, że sukces w zdublowaniu ich Thesta-Distatica uwarunkowany jest idealistyczno-religijną motywacją duchową, np. próba uratowania naszej cywilizacji, poświęcenie dla innych, pogarda dla sławy lub zysku, itp. Jednakże uważam, że klucz do odtworzenia Thesta-Distatica leży NIE w mimikowaniu jej konstrukcji, a raczej w zrozumieniu i odtworzeniu jej zasady działania. Do indywidualnych osób które w swoim czasie zadeklarowały podjęcie prac nad własną influenzmaschine należą: wspomniany poprzednio Stefan Marinov, Don Kelly (P.O. Box 11422, Clearwater, FL 34616, USA), Rob King (37 Mendip Avenue, Hillcroft Park, Stafford, Staffs, England), i kilku innych badaczy. Największe zaawansowanie swych prac wykazuje jednak konkurencyjna grupa szwajcarska nazywająca się VENE (P.O. Box 1451, CH-3601 Thun, Switzerland), której siedziba jest oddalona zaledwie o około 20 kilometrów od Methernitha. Nazwa VENE wywodzi się od słów "Vereinigung zur Erforschung naturlicher Energiequellen". Grupa ta swego czasu oferowała nawet prototypy swoich maszyn na sprzedaż. Mimo poszukiwań nie zdołałem jednakże znaleźć osoby lub instytucji która potwierdziłaby otrzymanie od VENE działającego agregatu. Zgodnie ze specyfikacją wysłaną przez producenta, influenzmaschine produkcji VENE mają się różnić od Thesta-Distatica, ponieważ budowane są dla wytwarzania prądu zmiennego. (Aczkolwiek moje teoretyczne ustalenia opisane w podrozdziale K2.3.3 wskazują, że każda telekinetyczna influenzmaschine musi produkować prąd zmienny. Tyle że np. Methernitha z tego albo wcale nie zdaje sobie nawet sprawy, albo wiedząc o tym fakcie zataja go przed postronnymi osobami.) Grupa VENE pracuje także nad baterią telekinetyczną w której pulsacje pola elektro-magnetycznego uzyskiwane są poprzez zastosowanie kryształów. Czytelnicy kontemplujący skontaktowanie się z Methernitha i/lub VENE powinni jednak mieć na uwadze rywalizację pomiędzy obu tymi grupami. O źródle tej rywalizacji krążą różne pogłoski, trudne do sprawdzenia, np. że kierownikiem VENE jest byłym członkiem zespołu rozwojowego Methernitha który postanowił zacząć pracować na własny rachunek. Jak o tym przykro przekonała się delegacja australijskich badaczy, wspomnienie nazwy VENE podczas wizyty u Methernitha tak rozstroiło gospodarzy, że raptownie zakończyli oni udzielaną audiencję. (W kontaktach z Methernitha prawdopodobnie trzeba więc być bardzo ostrożnym w poruszaniu tematu VENE, i vice versa.)

Jednym z najbardziej zdumiewających faktów o Thesta-Distatica jest to, że światowy rozgłos tego agregatu zrodził się prawie wyłącznie z ustnych przekazów osób które osobiście oglądały go w działaniu. Istnieją wprawdzie skąpe jego opisy, takie jak przykładowo wzmianka [2K2.3.1] opublikowana w zachodnio-niemieckim czasopiśmie Raum & Zeit (nr 34, Juni/Juli 1988, strona 94) zawierająca około 165 słów plus pojedyncze zdjęcie, czy lakoniczny artykuł pióra Alberta Hauser "Swiss M-L energy" opublikowany w angielskim wydaniu Raum & Zeit (Vol. 1, No. 4, 1989 rok, strony 75 do 77). Niemniej opisy te są bardzo ogólne i pozbawione omówienia zarówno działania jak i jakichkolwiek istotnych szczegółów konstrukcyjnych. Z reguły ograniczają się one do omówienia zewnętrznej formy, wymiarów i wydatku agregatu, pomijając milczeniem jego połączenia elektryczne, układy funkcjonalne, oraz zasady działania. Brak źródeł pisanych o Thesta-Distatica zafascynował mnie na tyle, że dokonałem badań aby ustalić przyczyny tego stanu rzeczy. Na bazie odkryć zaprezentowanych w podrozdziałach A3, P3.2, i VB5.1.1 niniejszej monografii, podstawową przyczyną okazało się, że okupujący Ziemię UFOanci po prostu nie chcą sobie aby ludzie poznali zasady wykonania tego urządzenia. Stąd metodami pozostającymi w ich dyspozycji, a niezauważalnymi dla ludzi, blokują oni wszystko co agregatu tego dotyczy. Jak to już wspomniano uprzednio, kiedy w 1991

roku wizytowałem Methernithę, w pobliżu budynku w którym prowadzone były prace rozwojowe nad agregatami telekinetycznymi zauważyłem liczne lądowiska UFO podobne do lądowisk pokazanych na rysunku O1. Lądowiska te wskazywały jednoznacznie, że okupujące nas cywilizacje są niezwykle zainteresowane w nieustannym śledzeniu aktualnych losów tych agregatów. Z kolei, jak na to wskazuje dotychczasowy rozwój sytuacji z tymi agregatami, śledzenie to ma na celu upewnienie się, że technologia wykonania tych urządzeń nigdy nie wydostanie się poza obręb Methernithy. Niestety owe działania okupujących nas kosmitów, jak zresztą wszystko co oni czynią na Ziemi, pozostają dobrze ukryte przed naszym wzrokiem i stanowią jedynie mechanizm napędowy dla nieuświadomianych działań blokujących u poszczególnych osób. Stąd dla naszego wglądu i rozważań pozostaje jedynie zbiór uświadomianych przyczyn które dają się bezpośrednio obciążyć za ten stan rzeczy. Owe przyczyny uświadomiane układają się w cały kompleks bezpośrednich powodów dla braku pisanych informacji o Thesta-Distatica, z których najważniejsze obejmują:

#1. Większość osób które mogłyby coś napisać o tym agregacie, włączając w to jego budowniczego Paula Baumann'a, nie bardzo potrafi wyjaśnić teoretyczną zasadę na jakiej urządzenie owo działa. Wszakże, jak to objaśniłem we wstępie do traktatów [7/2] i [7], a także w niniejszej monografii kilka paragrafów wcześniej, wytyczne budowy tego urządzenia z całą pewnością zostały przekazane ludziom przez sprzyjających nam kosmitów o totalizycznej filozofii. Przekazanie to nastąpiło w krótkim seansie telepatycznym nie wyjaśniającym jej zasady działania.

#2. Istnienie działającej Thesta-Distatica jest dowodem na błędność niektórych stwierdzeń współczesnej nauki - np. trzeciej zasady termodynamiki. Stąd wielu naukowców posiada psychologiczną wymówkę dla ulegania swojemu wewnętrznemu nakazowi aby świadomie utrudniać upowszechnianie informacji o tej maszynie. (Dla przykładu, na początku 1990 roku napisałem artykuł o tej maszynie dla polskiego czasopisma naukowo-technicznego "Mechanik". Pomimo uzyskania przychylniej recenzji artykuł ten ciągle nie był opublikowany w osiem lat później, kiedy przygotowywałem wydanie [1/2] niniejszej monografii.)

#3. Wypuszczenie na rynek tego agregatu godziłoby w prywatne interesy wielu potężnych instytucji i państw. Obejmuje to przykładowo producentów energii, paliw i surowców naturalnych, samochodów, itp. Stąd instytucje te i państwa również posiadają wymówkę aby blokować jego badania i/lub produkcję.

#4. Agregat ten posiada prawie nieograniczone możliwości zyskotwórcze. Stąd materialistyczna część natury ludzkiej skłania do utrzymywania w tajemnicy większości jego szczegółów konstrukcyjnych.

#5. Obecni dysponenci tego agregatu, tj. grupa religijna Methernitha, wyznają zapewne wmanipulowany im przez szatańskich pasożytów z UFO pogląd, że natychmiastowe upowszechnienie influenzzmaschine zagroziłoby całkowitym zrujnowaniem naszej cywilizacji. (Pogląd ten opisałem dokładniej w podrozdziale K2.3.2 niniejszej monografii, oraz w podrozdziale 5.3 monografii [6].)

Brak pisanych informacji o telekinetycznej influenzzmaschine spowodował, że gdy zechciałem szczegółowo omówić ten agregat w pierwszym wydaniu monografii [6], mogłem to uczynić dopiero po ponownym wynalezieniu przez siebie jego zasady działania i budowy. Dopiero gdy owe moje pierwsze opisy zostały już opublikowane, uzyskałem możliwość osobistej rozmowy z wynalazcą tej maszyny oraz z osobami które na własne oczy oglądały jej działanie. (Najprawdopodobniej właśnie moje opublikowanie tych opisów zagwarantowało mi dostęp do owych osób, jednocześnie uniemożliwiając oglądnięcie tej maszyny na własne oczy.) Rozmowy te potwierdziły, że wersja telekinetycznej influenzzmaschine jaką ja sam teoretycznie wynalazłem na podstawie swojej znajomości działania efektu telekinetycznego, jest całkowicie zgodna z już zbudowanym oryginałem. Przytoczone w niniejszej monografii opisy zasady działania telekinetycznej influenzzmaschine wcale nie pochodzą więc od opisywanych poprzednio budowniczych tego agregatu. Zostały one bowiem wypracowane całkiem niezależnie przeze mnie, dla wersji tego agregatu wynalazionej przez siebie, a jedynie potem zweryfikowanej na oryginalnej Thesta-Distatica.

Zasada działania i ogólna konstrukcja influenzzmaschine szczegółowo wyjaśniana już była w dwóch dotychczasowych wydaniach mojej monografii z serii [6], tj. w [6] i w [6/2]. Spora liczba egzemplarzy tego opracowania znajduje się już w Polsce, zaś dostęp do nich uzyskać można za pośrednictwem "Honorowego Klubu Promotorów Magnokraftu" (aktualna lista jego członków dostępna jest za pośrednictwem organizacji UFOlogicznych w Polsce). Z uwagi na znaczną liczbę faktów i rozwiązań wymagających dokładnego objaśnienia w influenzzmaschine, w niniejszym opracowaniu omówione będzie jedynie kilka najważniejszych szczegółów technicznych tej maszyny - patrz podrozdział K2.3.3. Tym zaś czytelnikom, którzy są zainteresowani w dokładniejszych opisach technicznych tego agregatu, pragnąłbym szczególnie zarekomendować trzecie wydanie monografii z serii [6], które zaplanowane jest do opublikowania w jakiś czas po ukazaniu się niniejszej monografii. W owym trzecim wydaniu [6] zawarte będzie jeszcze szczegółowsze niż tutaj wyjaśnienie zasady działania, konstrukcji i danych technicznych telekinetycznej influenzzmaschine.

Jak to wyjaśniono powyżej, za trzeciego wynalazcę telekinetycznej influenzzmaschine można by uważać i mnie. Mój wynalazek zrodzony został jednak nie z chęci jej osobistego zbudowania, a z potrzeby opisanego tego agregatu w pierwszym wydaniu monografii [6]. Opracowując w 1989 roku tamto wydanie uważałem za swój obowiązek opisać także owej niezwyklej maszyny. Niestety, nie posiadałem o niej żadnej innej informacji, poza tą wspomnianą poprzednio [2K2.3.1], tj. króciutką wzmianką o tej słynnej Testa-Distatica z Raum & Zeit, (nr 34, Juni/Juli 1988, strona 94). Znając jednakże działanie efektu telekinetycznego, ogólną budowę agregatów telekinetycznych, oraz zasadę maszyny elektrostatycznej Wimshurst'a, zdołałem rozpracować i opisać w monografii [6], jak moja własna telekinetyczna influenzzmaschine powinna działać. Następująca w dwa lata później wizyta u Methernitha potwierdziła, że wszystkie kluczowe szczegóły swojej hipotetycznej maszyny przewidziałem i zaprojektowałem w bardzo podobny sposób jak są one zrealizowane w już działającym modelu Thesta-Distatica. Ponowne wynalezienie influenzzmaschine przez mnie jeszcze raz potwierdza panującą opinię, że gdy właściwy czas na określony wynalazek nadchodzi, wtedy wielu ludzi jest go w stanie sformułować zupełnie niezależnie od siebie. To zaś można interpretować jako potwierdzenie, że wynalazki stanowią rodzaj daru adresowanego dla całej ludzkości, nie zaś tylko dla osób które je pierwsze rozpracowały. W chwili obecnej, kiedy za sprawką okupujących Ziemię UFOautów upowszechnianie się informacji o maszynach Methernithy zostało skutecznie zablokowane, rozumiem że to na mnie zaczęła teraz spoczywać odpowiedzialność za upowszechnienie idei, zasady działania i konstrukcji telekinetycznych agregatów, a w ten sposób za uratowanie ich od popadnięcia w zapomnienie.

Istnieje smutne zakończenie do powyższej historii telekinetycznych influenzzmaschine. Jest nim fakt, że na przekór zostania zbudowanymi i dowiedzenia swego poprawnego działania, owe cudowne maszyny nigdy nie dostały szansy służenia dla dobra ludzkości. Wszystkie ich egzemplarze zostały zgniecione na najróżniejsze sposoby przez tą samą szatańską moc jaka zgniotła także wszystkie inne urządzenia darmowej energii opisywane w tej monografii. Z kolei pierwszy budowniczy tych urządzeń doświadczył okropnej śmierci – jakby specjalnie zaprojektowanej aby odstraszyć innych ludzi od zajmowania się tym wynalazkiem.

K2.3.2. Wymówki Methernithy dla wstrzymania upowszechnienia influenzzmaschine

Kiedy w 1991 roku wizytowałem Methernithę, jednym z pytań jakie zadałem swoim gospodarzom było: dlaczego nie podejmują oni seryjnej produkcji i upowszechniania swojej cudownej maszyny. Moim osobistym zdaniem, maszyna ta mogłaby wszakże uratować naszą cywilizację od zagłady, oraz przyspieszyć jej wyzwolenie się ze szponów szatańskich pasożytów z UFO. Jako odpowiedź przedstawiciel Methernithy wyjaśnił mi ich wymówkę, którą zgodnie z tym co napisano w rozdziale VB, okupujący nas UFOnauki zapewne wmanipulowali członkom owej komuny, aby nakłonić ich do wstrzymywania w nieskończoność daty upowszechnienia tego urządzenia. Zgodnie z tą

wymówką, w przypadku upowszechnienia owej cudownej maszyny już w chwili obecnej, maszyna ta wniosłaby do naszej cywilizacji więcej zła niż dobrego. Z tego powodu, zdaniem Methernithy nie nadszedł jeszcze właściwy czas, aby zacząć jej produkcję i sprzedaż. (Czas ten podobno ma nadejść dopiero wówczas gdy nasza planeta padnie ofiarą owej globalnej katastrofy jaką UFO-nauci nam zapowiadają od długiego już czasu.) Kiedy zaś zacząłem wypytywać o szczegóły tego dziwnego poglądu, że owa cudowna maszyna spowoduje więcej zła niż dobra, zaprezentowane mi zostało kilka negatywnych następstw jej szerokiego wprowadzenia do użytkowania. Znając dzisiejszą sytuację na świecie, budowniczości *influenzmaschine* są przekonani, że oprócz powszechnie znanych i łatwych do przewidzenia dobroczynnych skutków tego urządzenia, wprowadzi ono sobą także jeszcze większą liczbę wysoce negatywnych następstw. Na owych negatywnych następstwach Methernitha koncentruje też całą swoją uwagę, zupełnie ignorując dobroczynne dla ludzkości następstwa tej maszyny. Aczkolwiek ja zupełnie nie podzielałem decyzji Methernithy, bowiem uważam, że nigdy nie zaistnieje sytuacja aby jakikolwiek wynalazek pociągał za sobą wyłącznie pozytywne następstwa (patrz moralne "Prawo Obusieczności" opisane m.in. w podrozdziale I4.1.1), dla naukowej ścisłości zdecydowałem się opisać i opublikować owe przewidywane negatywne następstwa jakie maszyna ta potencjalnie może sobą wnosić. Musimy wszakże być całkowicie świadomi zarówno jej dobrych jak i złych stron. Wyjaśnieniu tych negatywnych następstw poświęcony jest właśnie niniejszy podrozdział.

Aczkolwiek zastrzeżenia i argumenty Methernithy stanowią istotną składową tych negatywnych następstw, w tym podrozdziale nie ograniczyłem się jednak wyłącznie do powtórzenia tylko tych informacji, które przekazała mi Methernitha. Wszakże jest mi wiadomo o filozoficznym fakcie istnienia dobrych i złych następstw u praktycznie wszystkiego. Ponadto doskonale znając zasadę działania tej maszyny i zjawiska jakie ona indukuje, z łatwością potrafię przewidzieć dalsze negatywne następstwa jej wprowadzenia do użytkowania, z jakich Methernitha ciągle nie zdaje sobie sprawy. Dodatkowo wprowadziłem więc poniżej i wyjaśniłem także owe przewidywane negatywne następstwa jakie wynikają z moich własnych przemyśleń, oraz z mojej własnej znajomości działania tej maszyny. Jeśli bowiem omawiam już tutaj negatywne następstwa tego urządzenia, omawianie to powinno zostać dokonane w możliwie najpełniejszy sposób.

Przykładem najbardziej oczywistej z negatywnych konsekwencji zbudowania *influenzmaschine*, na jakiej Methernitha najbardziej koncentruje swoją uwagę, jest umożliwienie jej nadużycia w celach militarnych. Wyobraźmy sobie bowiem jak ogromną przewagę nad stroną przeciwną zdobyłaby armia dysponująca samolotami o nieograniczonym zasięgu lotu, łodziami podwodnymi jakie nie muszą wynurzać się na powierzchnię, czołgami których nie trzeba tankować, torpedami jakie są w stanie przemierzać całe oceany, pociskami (np. telekinetycznymi odpowiednikami dzisiejszych "cruise missiles") jakie są w stanie dotrzeć do dowolnie oddalonego celu i jakich zasięgu nie ogranicza ich zasób paliwa, itp.

Innym równie negatywnym następstwem związanym z wprowadzeniem tych maszyn do użytkowania, jest dostarczenie naglej i niespodziewanej przewagi ekonomicznej nad resztą świata dla kraju, lub dla bloku krajów, które posiadają tę maszynę jako pierwsze. Ponieważ koszt energii może stanowić nawet do 80% całkowitego kosztu wytworzenia danego dobra, uzyskanie dostępu do darmowej energii pozwoliłoby zwycięskiemu krajowi wyeliminowanie wszelkiej konkurencji oraz stanie się światowymi monopolistami w przeciągu zaledwie kilku lat.

Niezależnie od owych militarnych i ekonomicznych zagrożeń, telekinetyczna *influenzmaschine* wprowadziłaby też różnorodne zagrożenia przy wyłącznie jej cywilnym wykorzystaniu. Przeanalizujmy teraz pokrótce najważniejsze z tych niepożądanych poza-militarnych efektów, jakie może spowodować szerokie upowszechnienie się siłowni telekinetycznych. Podczas poznawania tych następstw warto jednak pamiętać, że ich wystąpienie w sposobie i zasięgu tutaj opisanym wystąpić będzie mogło tylko wówczas, jeśli nasza cywilizacja utrzyma w mocy obecnie panosząca się w niej filozofię pasożytnictwa. Jeśli bowiem nastąpi zmiana powszechnie praktykowanej filozofii, na filozofię totalizmu (co wprowadzenie siłowni telekinetycznych w konsekwencji m.in. może spowodować), wówczas wiele z opisanych poniżej następstw może wogóle nie wystąpić, lub wystąpić - jednak być z powodzeniem

opanowane. Oto wykaz przewidywanych, pozamilitarnych niekorzystnych następstw szerokiego upowszechnienia się siłowni telekinetycznych.

#1. Ochłodzenie się klimatu Ziemi. Istnieją określone reakcje chemiczne jakie więzią ciepło naszej atmosfery i zamieniają je w różnorodne substancje. Przykładem produktów takich reakcji są węgiel kamienny i ropa naftowa. W przypadku szerokiego upowszechnienia telekinetycznych influenzzmaschine, gwałtownie wzrosłaby produkcja tego typu substancji. Powody tego byłyby następujące:

- Aby ulepszyć produkcję żywności rolnicy podgrzewaliby glebę, zamieniając w ten sposób ciepło atmosfery na masę organiczną.

- Aby zmniejszyć zanieczyszczanie powietrza zaniechanoby spalania masy organicznej, zezwalając tej masie wzbogacać żyzność gleby (próchnica).

- Darmowa energia sprzyjałaby podgrzewaniu wody, zarówno tej używanej w celach przemysłowych, w gospodarstwach domowych (np. basenach kąpielowych z bieżącą wodą) jak i w zbiornikach naturalnych (np. dla hodowli tropikalnych gatunków ryb). Spływ takiej wody do mórz powodowałby wzrost planktonu i organizmów jakie więziłyby ciepło atmosfery w swej masie organicznej.

- Brak zapotrzebowania na konwencjonalne źródła energii wyeliminowałby uwalnianie ciepła poprzez wydobywanie i spalanie surowców naturalnych takich jak węgiel i ropa naftowa.

W powyższy sposób influenzzmaschine powodowałaby więzienie i eliminowanie rosnącej ilości ciepła atmosfery, stopniowo ochładzając klimat naszej planety. Ochłodzenie klimatu z kolei, jeśli nie poddane zostałoby kontroli, wówczas mogłoby naruszyć równowagę ekologiczną i spowodować powrót epoki lodowcowej ze wszystkimi jej katastroficznymi konsekwencjami (np. zmianami geologicznymi).

#2. Zanieczyszczenie ziemskiej atmosfery ogromnymi ilościami wysoce aktywnego ozonu. Wynikiem tego zanieczyszczenia byłoby odwrócenie dzisiejszego działania „dziury ozonowej”. Niezależnie więc od takich oczywistych następstw jak wstrzymanie fotosyntezy w roślinach, czy zniszczenie wielu potrzebnych mikroorganizmów, spowodowałoby to także proces przyspieszonego starzenia się ludzi, zwiększyłoby korodowanie metali, zintensyfikowałoby to zużywanie się obiektów, podważyło procesy jakie utrzymują ludzi przy zdrowiu, itd. W przypadkach więc szczególnie intensywnych emisji ozonu, mogłoby to nawet spowodować zniszczenie warunków dla podtrzymywania życia na Ziemi.

#3. Nielimitowana eksplozja niepotrzebnej produkcji. W chwili obecnej produkcja jakiegokolwiek dobra limitowana jest kosztami energii. Gdy jednakże energia będzie za darmo, producenci będą ograniczani jedynie chłonnością rynku. Aby powiększyć ową chłonność będą oni uciekali się do różnorodnych sztuczek, takich jak przykładowo:

- Produkowanie wyrzucalnego opakowania które jest bardziej materiałochłonne niż produkt w nim sprzedawany.

- Wmawianie populacji (poprzez reklamę, modę, wzorce społeczne) posiadanie potrzeb jakie faktycznie nie istnieją.

- Rozwijanie produkcji służącej wyłącznie zabawie, widowiskom i reklamie.

- Produkowanie rosnącej liczby przedmiotów jednorazowego użytku.

Z kolei taka gospodarka będzie szybko zamieniała naszą planetę w ogromne śmietnisko wypełnione opakowaniami i produktami już nieużywanymi.

#4. Powiększenie biedy tzw. "trzeciego świata", oraz poszerzenie dystansu pomiędzy biednymi i bogatymi krajami. W obecnej sytuacji drogiej energii, wytwarzanie wielu dóbr na miejscu jest nieopłacalne i znacznie lepiej sprowadzać je z innych krajów. Dzięki temu kraje ubogie są w stanie zaoferować reszcie świata przynajmniej część z posiadanych przez siebie dóbr. W sytuacji jednak gdy energia będzie za darmo, wielu bogatym krajom przestanie się opłacać znoszenie niesolidności, kłopotu, trudów i niewygody handlu z ubogimi. Stąd raczej wytworzą one dane dobro u siebie. Przykładowo zamiast importować banany z niebezpiecznych i niesolidnych republik bananowych, znacznie lepiej będzie zbudować u siebie dobrze ogrzewane cieplarnie, gdzie będą one produkowane z

większą wydajnością, pewnością sukcesu, oraz w sposób spełniający standardy i wymagania miejscowego rynku.

#5. Upadek obecnych pojęć wartości, jakości i dobra. Z uwagi na dotychczasowe wysokie koszty produkcji dóbr materialnych, nasza cywilizacja wypracowała strukturę wartościowania w której takie atrybuty jak trwałość, niezawodność, niezmienność, produktywność, pracowitość, są najwyżej cenione. Jednakże w przypadku spadku kosztów produkcji, owe wartości zostaną zastąpione przez inne, bardziej sprzyjające naturze ludzkiej. Tak więc z czasem pogłębi się produkcja dóbr jednorazowego użycia, dla których wygląd, szybkość, przyjemność, wygoda wyrażają ich system wartości. Tendencję taką już obecnie obserwujemy we wielu produktach, takich jak przykładowo opakowania na mleko, pieluszki, chusteczki, strzykawki, maszynki do golenia, szczoteczki do zębów, itp. Z kolei w Singapurze już obecnie samochód musi zostać obowiązkowo wyłomowany przez właściciela po zaledwie 10 latach od daty jego produkcji, i to bez względu na swój stan techniczny. W efekcie końcowym wszelkie przedmioty najprawdopodobniej będą kiedyś posiadały tylko jednorazowe użycie (wszakże przyjemniej jest używać rzeczy nowe niż rzeczy przechodzone). Oczywiście zmiany w sferze materialnej przeniesione zostaną także na sferę duchową. Zamiast więc być wiernym starej przyjaźni, kolegom, partnerowi, pracodawcy, państwu itp., społeczeństwo będzie posiadało tendencję do zmiany wszystkiego na nowe (z kolei niestabilność i nietrwałość jest początkiem chaosu). Do powyższego doda się chęć zwiększenia sprzedaży produkowanych dóbr jaka nakłaniać będzie producentów do lansowania konsumpcyjnego, leniwego, egoistycznego trybu życia, i tak już dosyć zakorzenionego panującą obecnie na Ziemi filozofią pasożytnictwa - jak ją opisano w rozdziale JD.

#6. Niespotykana dotychczas migracja ludności, niestabilność populacji, oraz eksplozja demograficzna. Fakt że obecnie ludzie większość swego życia spędzają w miejscu zamieszkania głównie wynika z kosztów podróżowania. Gdyby jednak podróżowanie było prawie za darmo, wtedy zamiast do pobliskiego sklepu, wyskakiwaliby na zakupy do sąsiedniego miasta lub nawet kraju. Gdyby jedno miejsce im się znudziło, wtedy przenosiliby się do innego. Zła pogoda powodowałaby podjęcie wędrówki. W efekcie końcowym cała ludność naszej planety byłaby w ciągłym ruchu, dezorganizując naszą produkcję, zatykając drogi i linie transportowe, oraz uniemożliwiając jakąkolwiek kontrolę nad przestępczością, postępowaniem, moralnością, itp. Do powyższego dodałaby się eksplozja demograficzna spowodowana spadkiem kosztów utrzymania dzieci (koszty te w zaawansowanych krajach są dzisiaj jednym z głównych hamulców ograniczających liczbę dzieci).

#7. Rozkład i upadek obecnych struktur władzy. Organizacja państw i społeczeństw na obecnych zasadach nie będzie dłużej możliwa po wprowadzeniu tej maszyny. Powody tego są następujące:

- Influenzmaschine uniemożliwia nakładanie opłat na energię wytwarzaną przez siebie. Nawet bowiem jeśli państwo wprowadzi obowiązek zaopatrywania nowo-sprzedawanych urządzeń w liczniki energii, maszyna ta jest na tyle prosta że wielu ludzi może ją wykonać samemu, oraz na tyle mała że możliwe jest jej eksploatowanie w ukryciu. Opłaty za używaną energię leżą u podstawy obecnego systemu podatkowego. Z kolei system podatkowy jest filarem prawie każdego obecnego państwa. Stąd przy braku możliwości egzekwowania opłat za energię cała obecna struktura państwowa może runąć.

- Influenzmaschine podważa obecny system nauki i edukacji. Współczesne społeczeństwa wysuwają wiele zastrzeżeń odnośnie filozoficznych i moralnych podstaw obecnej nauki i edukacji. Zastrzeżenia te przykładowo stwierdzają, że nauka w dotychczasowej postaci prowadzi naszą cywilizację do zagłady. Poprzez negowanie elementu duchowego i moralnego wprowadza ona bowiem dysproporcje pomiędzy rozwojem technologicznym a rozwojem duchowym i moralnym. Rosnącą liczbą ludzi na świecie (włączając w to i mnie - autora niniejszej monografii: patrz podrozdział H10) wzywa do zreformowania ortodoksyjnej nauki i edukacji, oraz do wprowadzenia do niej najważniejszych elementów totalizmu (np. wprowadzenia nauczania praw moralnych, totalizmu i pasożytnictwa, Konceptu Dipolarnej Grawitacji, itp.). Jednym z ważniejszych powodów, dla których reformacja ta jeszcze nie nastąpiła, jest brak namacalnego dowodu na błędność obecnej nauki. Jednakże Influenzmaschine dostarcza takiego dowodu. Wszakże nasza nauka nie tylko hamuje jej budowę czy

jakiegokolwiek prace badawcze nad zasadą działania tej maszyny - patrz podrozdział K4, ale wręcz twierdzi że zbudowanie takiej maszyny jest fizyczne niemożliwe. Stąd upowszechnienie influenzzmaschine wykaże niezbicie że dotychczasowa nauka opiera się na zgniłych fundamentach filozoficznych, a w ten sposób najprawdopodobniej uwolni tłumiony dotychczas proces całkowitej reformacji nauki i edukacji.

- Koncept Dipolarnej Grawitacji, z której wywodzi się wyjaśnienie dla działania influenzzmaschine, reformuje także podstawy religii. Zgodnie bowiem z tym konceptem, substancja wypełniająca drugi świat z której uformowane są przeciw-materialne kopie każdego obiektu, w stanie naturalnym jest zdolna do myślenia. Stąd wszechświat jest rodzajem ogromnej istoty lub naturalnego mózgu (tz. "wszechświatowego intelektu"), którym my jesteśmy otoczeni i który "słyszy" wszystkie nasze myśli - patrz podrozdział I3.1. Oprócz praw fizycznych, intelekt ten wprowadził i egzekwuje z żelazną konsekwencją zbiór praw moralnych. Najlepszym przykładem tych praw moralnych jest tzw. "Prawo Bumerangu", które stwierdza że "jakiegokolwiek uczucia ktoś wzbudzi u innych, po pewnym czasie dokładnie te same uczucia zostaną przez innych wzbudzone u niego". Upowszechnienie więc działającego dowodu na poprawność tego nowego konceptu naukowo-techniczno-religijnego może spowodować załamanie się obecnych instytucji i struktur religijnych.

Państwo, nauka, edukacja, i religia są podstawowymi fundamentami obecnego społeczeństwa. Ich ewentualne załamanie się spowodowałyby więc rewolucję w poglądach i postawach jakiej nie znała dotąd historia ludzkości. Niektórzy nie znający stwierdzeń Konceptu Dipolarnej Grawitacji obawiają się, że wówczas mogłyby zapanować chaos i anarchia kładące kres naszej cywilizacji.

* * *

Zestawem powyższych, niepożądanych konsekwencji wprowadzenia do powszechnego użytkownia siłowni telekinetycznych, Paul Baumann wraz ze swym zespołem rozwojowym usprawiedliwiają swoją decyzję wstrzymania upowszechnienia Thesta-Distatica. (Na bazie prowadzonych przez siebie badań doszedłem jednak do wniosku, że powyżej opisane konsekwencje są tylko wymówką, a nie przyczyną wstrzymania upowszechniania tej maszyny. Bezpośrednią bowiem przyczyną tego wstrzymania, są machinacje okupujących nas szatańskich pasożytów z UFO, którzy starają się nie dopuścić aby maszyna ta zaczęła służyć naszej cywilizacji.) Z tego co zrozumiałem w 1991 roku podczas swoich rozmów z przedstawicielami Methernitha, w opinii Methernitha za dziesięć lat miała się wydarzyć na naszej planecie globalna katastrofa, po której zapanują warunki wymagające uwolnienia tego rewolucyjnego wynalazku i bardziej sprzyjające jego użytkowaniu. Od owej rozmowy upłynęło jednak już 13 lat, zaś Thesta-Distatica ciągle nie otrzymała szansy aby służyć naszej cywilizacji – a więc "obietki, cacanki dla głupiego radość", czyli gra na zwłokę tak typowa dla strategii UFOautów w ogłupianiu ludzi. (Ciekawe kto podsunął Methernitha ideę owej katastrofy, bowiem o jej bliskim już nadejściu okupujący nas UFOanci bez przerwy trąbią każdej osobie wprowadzonej przez nich na pokład UFO - patrz podrozdział W6). Natomiast czas oczekiwania na nadejście tych bardziej sprzyjających warunków, Methernitha wykorzystuje na stopniowe udoskonalenie swoich maszyn.

Oczywiście praktycznie każdy budowniczy urządzenia o znaczeniu przełomowym dla naszej cywilizacji przechodzi wewnętrzną rozterkę i tortury podczas podejmowania decyzji dotyczącej upowszechnienia swego wynalazku. Widać zaindukowanie takich rozterek i tortur jest jednym z podstawowych metod stosowanych przez okupujących nas UFOautów do wstrzymywania postępu na Ziemi - patrz podrozdział VB5.1.1. Aby zrozumieć przeżycia towarzyszące takiej decyzji, proponowałbym czytelnikom wyobrazić sobie co oni by uczynili gdyby zbudowali powiedzmy magnokraft, i świadomi byli że jeden taki statek potrzebuje tylko około 12 godzin aby całkowicie anihilować kraj wielkości Anglii. Czy upowszechniliby swój wynalazek, ryzykując w ten sposób iż wpadnie on w ręce jakiejś nieodpowiedzialnej grupy lub indywidualium, czy też raczej zapomnieli o nim całkowicie? Nic dziwnego że podobną rozterkę przeżywają również obecni dysponenci agregatów telekinetycznych. Pytanie jakie należy jednak sobie zadać w tym przypadku, to czy decyzja zaprzestania upowszechniania telekinetycznej influenzzmaschine wynikająca z owej rozterki jest

naturalna i ich własna, czy też pod jej podszewką została ona im wmanipulowana przez kogoś kto jest żywotnie zainteresowany aby maszyna ta nigdy nie przedostała się do wiedzy i użytkowania ludzkości.

Czytelnicy zapewne już zorientowali się, że ja zupełnie nie aprobuję decyzji Methernitha. Wszakże gdybym aprobował, wówczas nie publikowałbym bowiem szczegółowych informacji o telekinetycznej influenzzmaschine. Uważam wprawdzie, że wszystkie powyżej opisane zmiany społeczne do pewnego stopnia faktycznie zajdą. Jednakże:

#I. Zmiany te indukowane są przez bezmyślną naturę niektórych ludzi, a nie przez urządzenia darmowej energii. Stąd jeśli tylko zaistnieją sprzyjające im warunki, zmiany te i tak się pojawią nawet jeśli ludzie nie będą posiadali dostępu do urządzeń darmowej energii.

#II. Pojawienie się owych zmian zwołni odpowiednie reakcje w mentalności oraz w filozofii ludzi. Z kolei owe zmiany zneutralizują większość z następstw opisywanych powyżej. W efekcie końcowym zmiany te przyczynią się do wykształtowania na Ziemi lepszej społeczności jutra.

#III. Zgodnie z moralnym Prawem Obusieczności, nigdy nie da się opracować maszyny czy urządzenia, które wprowadzałyby sobą wyłącznie pozytywne następstwa.

Ponadto, zgodnie z działaniem praw moralnych, **odkrywca, wynalazca, twórca, lub dostawca danego urządzenia nie ponosi odpowiedzialności za sposób na jaki jego produkty zostaną przez kogoś użyte**, a jedynie za fakt ich udostępnienia innym ludziom oraz przekazania ludzkości wszelkich znanych sobie informacji na ich temat. Na dodatek do tych moralnych czynników postulujących jak najszybsze upowszechnienie telekinetycznej influenzzmaschine, wiadomo też że siłownie telekinetyczne wnoszą szansę na uratowanie naszej cywilizacji przed stopniową samozagładą spowodowaną zbiorem obecnie rozprzestrzeniających się plag, takich jak zatrucie naturalnego środowiska, wyczerpywanie się surowców naturalnych, upadek wiedzy i autorytetu, rozkład moralny, itp. Ponadto otwierają one nowe horyzonty poznawcze jakie być może zbudzą naszą cywilizację z ogłupiającego ją omamu i nakłonią aby zaczęła się bronić przed okupującymi Ziemię UFOonautami. Przykładowo wejście agregatów telekinetycznych do użytkowania będzie dla każdego naocznym dowodem, że Koncept Dipolarnej Grawitacji - który przepowiedział i wyjaśnił ich działanie, jest absolutnie poprawny. To zaś nawet najbardziej zagorzałym czcicielom telewizora powinno dać do zrozumienia, że zważać powinni na wszystko co koncept ten stwierdza, włączając w to istnienie praw moralnych, wszechświatowy intelekt, totalizm, itp. Ci więc ludzie którzy po upowszechnieniu się tych agregatów ciągle mordowaliby innych, żyli niemoralnie, i postępowaliby na przekór praw moralnych, byłiby po prostu beznadziejnymi idiotami jacy sami dopraszają się o następstwa które nieodwołalnie ich dopadną. Postępując więc zgodnie z własnymi poglądami, postanowiłem popierać wszelkie działania zmierzające do zbudowania przez zainteresowanych czytelników prototypów influenzzmaschine i oddania tej cudownej maszyny w służbę naszej cywilizacji. (W mojej szczególnie trudnej sytuacji osobistej, osobiste budowanie urządzeń jakie wynalazłem stało się niemożliwe.) Opublikowanie zaś dokładnych opisów budowy i działania tej maszyny i uczynienie tych opisów dostępnymi dla wszystkich potencjalnych budowniczych, jest moim wkładem oraz pierwszym i najważniejszym krokiem w kierunku owych działań.

K2.3.3. Konstrukcja, główne podzespoły, obwody elektryczne i działanie telekinetycznej influenzzmaschine

Motto niniejszego podrozdziału: "Totalistyczna pomoc nie polega na dokonaniu czegoś za kogoś, a na takim zachęceniu, poinformowaniu i pokierowaniu, aby ktoś był w stanie sam tego dokonać."

Z poznaniem i upowszechnianiem się zasady działania Thesta-Distatica dzieją się różne niezwykle dziwne rzeczy. Moim zdaniem, wyraźnie maczają w tym palce cywilizacje okupujące naszą planetę, tak jak to opisuje podrozdział A3. Wszakże to w ich żywotnym interesie leży, aby ludzie nigdy nie nauczyli się budowania tej cudownej maszyny. Na udział UFOonautów wskazuje zresztą najróżniejszy materiał dowodowy. Najlepszym przykładem tego materiału jest tajemnicze zniknięcie z

całej teczki starannie strzeżonej przeze mnie dokumentacji źródłowej, właśnie dwóch rysunków ze schematami elektrycznymi Thesta-Distatica. Któż bowiem inny niż sami UFO-nauci potrafiliby włamać się bez pozostawienia śladów, wybrać, oraz wykraść mi właśnie owe dwa ogromnie istotne rysunki tej właśnie maszyny z całej teczki najróżniejszych innych rysunków. Rysunki te przygotowałem w rezultacie kilku lat studiowania i analizy Thesta-Distatica, wywiadów z ludźmi którzy oglądali tą maszynę, jej zdjęć, wideo, itp. Owe sporządzone przez siebie opisy techniczne oraz żmudnie odtworzone rysunki tego urządzenia planowałem opublikować w wydaniu [1/3] niniejszej monografii, publikowanym w 1998 roku. Jednak kiedy przyszła kolej na włączenie owych opisów i rysunków do treści niniejszego podrozdziału, ze zgrozą odkryłem, że dokumentacja rysunkowa nagle wybiórczo zniknęła z pilnie strzeżonej teczki, w której zawsze ją troskliwie przechowywałem. Teczka ta zawiera moje najcenniejsze materiały źródłowe, a stąd jest zawsze starannie przechowywana i dobrze zabezpieczana. Jednak mimo wszystko rysunki telekinetycznej influenzzmaschine selektywnie zniknęły z niej w niewyjaśniony sposób. Stało się to na przekór, że pamiętam iż zaledwie kilka miesięcy wcześniej ciągle jeszcze je tam widziałem. Jest to druzgocząca strata, bo niestety nie posiadam ich duplikatu. Pozostała mi jedynie cicha nadzieja, że UFO-nauci podrzucają mi kiedyś ukradzione przez siebie rysunki w jakieś trudne do odkrycia miejsce, jak to zwykle czynią aby uniknąć gromadzenia karmy za rabunek. Wszakże bezbłędne odtworzenie tych rysunków, szczególnie zaś schematu elektrycznego influenzzmaschine (rysunek K6), niestety wymagałoby ogromnego nakładu pracy - jeśli wogóle jeszcze jest możliwe wobec znacznego zdekompletowania i rozproszenia moich notatek. Pomimo zniknięcia rysunków influenzzmaschine, ciągle zdecydowałem się opublikować posiadane przez siebie opisy słowne tej maszyny, jakie zachowały się w moim komputerze. Opisy te przytoczone są poniżej w tym podrozdziale. Referują one do rysunków tej maszyny (rysunki K5 i K6), które właśnie zaginęły. Stąd opierając się na pamięci, oraz będąc ukierunkowywany przez owe zachowane w moim komputerze opisy słowne i swoją znajomość zasady działania telekinetycznej influenzzmaschine, dokonałem odtworzenia rysunków K5 i K6. Niestety odtworzenie to nie daje już takiej gwarancji precyzji jak oryginalne rysunki. Może też kryć w sobie jakieś błędy oraz zwykłe przeoczenia. Liczę jednak, że dla tych czytelników, którzy zainteresowani są w podjęciu budowy tej maszyny, opublikowane tutaj opisy oraz odtworzone z pamięci rysunki, ciągle okażą się wystarczające do zrozumienia jej konstrukcji i działania. Mam też nadzieję, że te szczegóły jakich obecnie nie dało się odtworzyć, lub odtworzone zostały z błędami, w przyszłości da się wywnioskować, uzupełniać i pokorygować. Oczywiście gdybym w przyszłości znalazł jakieś swoje poprzednie notatki, dane, czy warunki, które umożliwiłyby mi dodatkowe uściślenie rysunków K5 i K6, wtedy natychmiast z nich skorzystałbym, zaś usprawnione w ten sposób wersje owych rysunków opublikowałbym zaraz po ich dopracowaniu.

Warto w tym miejscu też wyjaśnić, że plany i rysunki Thesta-Distatica nie są jedynymi materiałami jakich zaginięcia w dosyć tajemniczych okolicznościach jestem świadom. O innym typie nagminnych zaginięć poinformowali mnie czytelnicy. Zgodnie z ich informacją, spora część monografii jakie przekazałem nieodpłatnie różnym bibliotekom w Polsce, została już zdekompletowana. Jak dotychczas informacje te zdają się sugerować, głównie znika z nich rozdział o koncepcie Dipolarnej Grawitacji. Problem ten nie ogranicza się też tylko do Polski - w której wandalizm zdaje się ciągle należeć do zjawisk spotykanych dosyć powszechnie. Występuje on również w innych krajach. Przykładowo, jak o tym poinformował mnie Richard J. Osborne, nawet z egzemplarza monografii [1a] znajdującego się w Auckland Central Library w Nowej Zelandii zaginął rozdział traktujący o koncepcie Dipolarnej Grawitacji. Najdziwniejsze jednak, że około 1996 roku zwrócił się do mnie niejaki Cliff Pound z Australii, który posiadał monografię [1a] w swojej prywatnej kolekcji. Okazuje się, że także i jego egzemplarz został jakoś zdekompletowany w dosyć tajemniczych okolicznościach. W związku z powyższym zwracam się do czytelników z prośbą, aby w przypadku napotkania gdzieś zdekompletowanego egzemplarza którejś z moich monografii, przyglądali mu się dokładniej i spróbowali ustalić jego naturę. Przykładowo, czy owe zdekompletowania wynikają z faktu, że jakieś moje idee uznane zostały przez szatańskich pasożytów z UFO za na tyle niebezpieczne, iż UFOle

posuwają się do ich usuwania z upowszechnienia (jeśli tak to które rozdziały czy idee). Czy też może są one tylko zwykłym "zbiegiem okoliczności" typowym w danym środowisku, a stąd w owych zdekompletowaniach nie ma żadnego systemu.

Ja sam nigdy nie miałem okazji osobistego oglądnięcia Thesta-Distatica. Dlatego opis zawarty w niniejszym podrozdziale wcale NIE jest moim raportem z przeegzaminowania owej szwajcarskiej maszyny. Jest on jedynie dokumentacją agregatu telekinetycznego wynalezionej i rozpracowanej przeze mnie samego na bazie mojej wiedzy oraz moich badań nad efektem telekinetycznym. Agregat ten nazywany jest więc tutaj "**telekinetyczną influenzmaschine mojego wynalazku**", lub po prostu "telekinetyczną influenzmaschine". Użycie tej nazwy podkreśla, że urządzenie jakie tutaj opisuję wcale nie jest słynną Thesta-Distatica zbudowaną przez Methernithę, a maszyną mojego własnego wynalazku. Niemniej ja celowo zaprojektowałem swoje urządzenie w taki sposób, aby jej ogólne działanie, wygląd, podzespoły, oraz efekty pracy, w sposób zamierzony odpowiadały tym ze szwajcarskiej Thesta-Distatica. Zgodność udokumentowanego tu "agregatu mojego wynalazku", z budową i działaniem Thesta-Distatica, była zresztą przeze mnie szczegółowo weryfikowana i potwierdzana na podstawie wszelkich dostępnych mi danych. Dane te pochodzą z moich osobistych rozmów z osobami jakie na własne oczy oglądały Thesta-Distatica, z korespondencji z VENE i z Methernitha, ze zdjęć i z wideo Thesta-Distatica, a także z wszelkich dostępnych mi opisów i schematów sporządzonych przez innych badaczy tego urządzenia. Jednak całkowita zgodność wynalezionej przeze mnie telekinetycznej influenzmaschine którą poniżej opisuję, z Thesta-Distatica, oczywiście nie może być absolutnie gwarantowana.

Konstrukcja mechaniczna owego wynalezionej przeze mnie agregatu telekinetycznego pokazana została na **rysunku K5**. Część (c) rysunku K5 pokazuje szkielet nośny (ramę). Wszystkie elementy owej maszyny zamontowane są na drewnianym układzie wspornikowym wykonanym z dwóch belek (tj. poziomej podstawy dolnej (b) i pionowego wspornika (t) wznoszącego się w tylnej części maszyny) złożonych razem na kształt litery "T" odwróconej do góry nogami - patrz część (c) rysunku K5. Do górnej części wspornika (t) zamocowany jest sztabkowy magnes stały (Mo) o osi równoległej do powierzchni obu tarcz. Magnes (Mo), wraz z magnesem sztabkowym (M) zamontowanym wzdłuż elektrody (ho) - patrz część (e) rysunku K5, formuje obwód magnetyczny jaki przenika obie wirujące tarcze (dg) i (dc) formując w nich skierowany odśrodkowo efekt telekinetyczny. Wracając do opisu ramy, w swym centrum wspornik (t) utrzymuje wystającą do przodu oś (O) na której ułożyskowane są niezależnie od siebie dwie obrotowe tarcze maszyny, przednia oznaczona (dc) i tylna oznaczona (dg). Dyski te mogą obracać się niezależnie od siebie w dwóch przeciwstawnych kierunkach. W przedniej stronie telekinetycznej influenzmaschine (tj. przed obu jej tarczami) znajduje się dodatkowa krata nośna wykonana z przezroczystego pleksiglasu. Krata ta obejmuje pionowy płaskownik centralny (vc) oraz dwa pionowe płaskowniki boczne (vl) i (vr) do podtrzymywania głowic indukujących (h1) do (h4), połączone razem za pomocą poziomej półki nośnej (sl) podtrzymującej kondensatory (C1), (C2) i (C3) oraz poziomego wspornika (sh) podtrzymującego głowice zbierające (H-) i (H+).

Główne podzespoły kinetyczne tego agregatu pokazano w części (d) rysunku K5. Najważniejsze z nich są dwie tarcze szklane (lub pleksiglasowe) obracające się w przeciwstawnych kierunkach na wspólnej osi. Przednia z nich - przez budowniczych z Methernitha zwana "chmura" (tj. "the cloud") - oznaczona jest (dc), zaś tylna - zwana "ziemia" (po angielsku "the ground") - oznaczona (dg). Tarcze te posiadają średnice 548 mm i grubość 5 mm. Do zewnętrznej (znaczy przedniej) powierzchni tarczy (dc) - przedniej czyli "cloud", oraz do obu powierzchni tarczy (dg) - tylnej czyli "ground", przyklejonych jest po 48 liście-podobnych elektrod (E1), (E2), ... (E48) przez Methernitha zwanych "lamellas", w kształcie zwięzających się drabinek, o wymiarach: długość 190 mm, maksymalna szerokość 22 mm, grubość 2 mm. Elektrody te wycięte są z blachy stalowej i pochromowane na powierzchni dla uodpornienia na utleniające działanie ozonu. (Słyszałem opinię, że jakoby znacznie wydajniejsze - ale też i droższe, byłyby elektrody wykonane z blachy złotej lub srebrnej.) Osoby inspektujące rzeczywisty agregat telekinetyczny stwierdziły, że blacha elektrod wykazuje lekkie namagnesowanie. Nie potrafili

jednak dociec, czy zostało ono wprowadzone celowo, czy też powstało jako produkt uboczny (namagnesowanie szczątkowe) współdziałania elektrod z magnesami (Mo), (M) i wrzecionka (Ts). (Ja osobiście uważam, że jest ono namagnesowaniem szczątkowym). Obie tarcze, tj. przednia (dc) i tylna (dg) ułożyskowane są na stałej osi (O) zamocowanej w połowie wysokości wspornika (t). Pod tarczami, do wspornika (t) przymocowane jest ułożyskowanie wrzecionka (Ts). Wrzecionko to posiada tarczę czołową o średnicy 120 mm jaka utrzymuje magnesy (m), oraz dwa równoległe koła pasowe (Pb) i (Pr). Pierwsze (Pb) i bliższe magnesówz tych obu kół, posiada niezależne ułożyskowanie (tj. może ono obracać się niezależnie od obrotów wrzecionka), drugie zaś (Pr) jest zaklinowane na stałe na wrzecionku (Ts). Oś obrotu wrzecionka (Ts) znajduje się w płaszczyźnie prostopadłej do osi obrotu tarcz (dc) i (dg). Koła pasowe (Pb) i (Pr) tego wrzecionka sprzęgnięte są za pomocą pojedynczego elastycznego pasa (B) z kołami pasowymi (Pc) i (Pg) umocowanymi do zewnętrznych powierzchni każdej z tarcz (dc) i (dg). Pas (B) tworzy więc łącznik kinetyczny jaki sprzęga wszystkie obrotowe części hipotetycznego agregatu telekinetycznego w jeden układ, wymusza przeciwbieżne obroty obu tarcz (dc) i (dg), a także powoduje wymagane obroty wrzecionka (Ts). Aczkolwiek istniejące telekinetyczne influenzzmaschine nie posiadają korbki, sugeruję tutaj, aby dla potrzeb rozruchu i testowania własnych prototypów, osoby rozwijające te maszyny zaopatrzyły je w korbkę rozruchową.

Wzajemne usytuowanie i wygląd poszczególnych podzespołów elektrycznych telekinetycznej influenzzmaschine pokazano w częściach (a), (b) i (e) rysunku K5, a także na rysunku K6. Jednymi z najważniejszych z tych podzespołów są cztery głowice zbierające (H+) i (H-), sprzęgnięte ze sobą w dwie pary - patrz część (b) rysunku K5. W każdej z tych par jedna głowica współpracuje z tarczą przednią (patrz rys. K5 b), zaś druga - z tarczą tylną (rys. K5 a). Bezpośrednio do głowic (H) podłączone są dwa potężne kondensatory odbiorcze (L+) i (L-) za pomocą przewodnika o dużej przepustowości. Ładunek elektrostatyczny gromadzony w kondensatorach (L) dostarczany jest następnie do odbiorcy za pośrednictwem kolektora wyjściowego (Wo) o dwóch biegunach (-) i (+). Funkcję podobną do kondensatorów (L), jednakże pokrywającą potrzeby samej maszyny a nie zewnętrznego odbiorcy, pełnią też dwa długie kondensatory (Lb-) i (Lb+) w kształcie rur, umieszczone z tyłu maszyny (rysunek K5a). Element czynny tych kondensatorów, podobnie jak kondensatorów (L) stanowią uzwojone cewki. Kondensatory (Lb) połączone są za pośrednictwem oporników (Rr) i (Rl) do dwóch grzebieni zbierających (G-) i (G+) oraz do głowic indukujących (h5-) i (h6+) też umieszczonych z tyłu maszyny. W przedniej części maszyny grzebieniom (G) i głowicom (h5), (h6) odpowiadają cztery przednie głowice indukujące, w części (b) rysunku K5 oznaczone jako (h1+), (h2-), (h3+) i (h4-). Głowice te sprzęgnięte są ze sobą za pośrednictwem małego kondensatora oznaczonego (C2). Neutralna głowica indukująca (ho) umieszczona na samej górze, sprzęgnięta jest z dwoma kondensatorami oznaczonymi (C4) i (C5) oraz dwoma induktorami odchyłającymi oznaczonymi (I₁) i (I₂). Induktorki te to podkowiaste magnesy stałe w kształcie odwróconej litery "U" z cewkami nawiniętymi przeciwbieżnie na ich obu ramionach - patrz też opis baterii telekinetycznej z podrozdziału K2.4.1. Uzupełnieniem opisanych uprzednio elementów elektrycznych omawianej maszyny są tuba (T) umieszczona na szczycie wspornika (t) oraz dynamo-silnik (Dm) osadzony z tyłu wspornika (t), tuż przy tarczy wrzecionka (Ts) - oba te elementy podłączone są do obwodu regulacji szybkości obrotowej tarcz agregatu telekinetycznego mojego wynalazku.

Telekinetyczna influenzzmaschine zawiera kilka **specjalnych podzespołów** które są niezwykle istotne dla jej zadziałania. Dwa najważniejsze z nich to tuba (T) oraz induktorki odchyłające (I₁) i (I₂). Oba te podzespoły objaśnione są szczegółowo przy okazji omawiania budowy i działania baterii telekinetycznej (patrz podrozdział K2.4). W tym podrozdziale nie będą więc powtórnie omawiane. Trzecim nieco odmiennym od typowych podzespołem telekinetycznej influenzzmaschine są jej kondensatory zbierające oznaczone symbolami (L-), (L+), (Lb-) i (Lb+). Kondensatory te pełnią bardzo zbliżone funkcje jak butelki lejdenskie w maszynie elektrostatycznej Wimshursta. Jednak kondensatory (L-), (L+) dodatkowo są źródłem induktancji wymaganej dla procesu dysocjacji ładunków elektrycznych oraz dostarczycielem drugiego stopnia swobody niezbędnego podczas działania obwodu rezonatora (R) tej maszyny w charakterze baterii telekinetycznej - patrz opis obwodów podany poniżej.

Konstrukcja tych kondensatorów stanowi tajemnicę Methernithy. Istnieje wiele spekulacji na temat ich szczegółów technicznych i działania. Niemniej moim zdaniem konstrukcję tą daje się wydedukować teoretycznie na podstawie znajomości ich przeznaczenia i zasady działania. Jeśli zaś się przeanalizuje ich przeznaczenie i zasadę działania, wtedy okazuje się że są one dla tej telekinetycznej influenzmaschine połączeniem funkcjonowania potężnych kondensatorów elektrolitycznych akumulujących wytwarzany przez tą maszynę prąd, z funkcją cewek indukcyjnych koniecznych do zadziałania obwodu oscylacyjnego, jaki w baterii telekinetycznej nazywany jest rezonatorem i oznaczany (R). Stąd najważniejszą ich cechą konstrukcyjną będzie, że zamiast elektrod płaskich jak u typowych kondensatorów, zawierały one będą w środku cewko-kształtne elektrody w kształcie dwóch drutów nawiniętych równolegle na magnetycznym rdzeniu.

Podstawowe podzespoły funkcjonalne telekinetycznej influenzmaschine mojego wynalazku, oraz jej **schemat elektryczny**, pokazano na **rysunku K6**. Obwody elektryczne tego agregatu tworzą trzy zasadnicze podzespoły funkcjonalne, w poniższym opisie oznaczone jako (#1) silnik elektrostatyczny, (#2) bateria telekinetyczna, oraz (#3) regulator częstotliwości. **Generalna zasada działania** tych podzespołów jest bardzo prosta. Mianowicie silnik elektrostatyczny (#1) konsumuje część prądu elektrycznego generowanego przez baterię telekinetyczną (#2) i odprowadzane go z jej wyjścia do akumulatorów (L-) i (L+). Prąd ten zamieniany jest na ruch wirowy tarcz (dc) i (dg) telekinetycznej influenzmaschine. Z kolei obroty tarczy (dc) generują na głowicy (ho) stabilny ciąg impulsów elektrycznych. Ciąg tych impulsów jest następnie dostarczany jest na wejście do baterii telekinetycznej (#2). Impulsy te powodują, że owa bateria działa i generuje zmienny prąd elektryczny, dostarczając go do akumulatorów (L-) i (L+). Część tego prądu może więc być użyta do zasilania w energię silnika (#1). Tak więc silnik elektrostatyczny (#1) podtrzymuje działanie baterii telekinetycznej (#2), zaś owa bateria telekinetyczna (#2) podtrzymuje działanie silnika (#1). Aby wszystko to działało się stabilnie, stała prędkość obrotowa silnika (#1) jest sterowana przez regulator częstotliwości (#3). Ten regulator (#3) utrzymuje stałą prędkość obrotową silnika (#1) oraz jego przedniej tarczy (dc), a więc także i jednostajne działanie baterii (#2).

Oto omówienie poszczególnych podzespołów funkcjonalnych telekinetycznej influenzmaschine.

#1. Silnik elektrostatyczny. Silnik elektrostatyczny konsumuje sobą gro elementów składowych i obwodów elektrycznych telekinetycznej influenzmaschine. Silnik ten jest tak zaprojektowany i zbudowany, że zużywa on energię elektryczną zgromadzoną w kondensatorach (L-) i (L+), oraz zamienia tą energię w ruch obrotowy swoich tarcz (dc) i (dg). (Owey energii elektrycznej dostarcza do (L-) i (L+) bateria telekinetyczna opisana poniżej.) W telekinetycznej influenzmaschine silnik ten wypełnia dwie funkcje. Pierwsza z nich jest czysto psychologiczna. Polega ona na dostarczaniu wzrokowego dowodu, że maszyna ta działa i że wytwarza ona ruch obrotowy praktycznie w nieskończoność, bez zostania zasilaną w żadną formę energii. (Tj. ilustracyjnie on udowadnia, że zbudowanie "perpetum mobile" jest możliwe - na przekór iż ortodoksyjna nauka ziemską zaprzecza takiej możliwości.) Druga jego funkcja to formowanie tzw. "pulsera" dla baterii telekinetycznej. Ta funkcja polega na generowaniu przez przednią tarczę (dc) owego silnika ciągu impulsów jakie w Europie mają częstotliwość $f = 50$ Hz (natomiast w Ameryce $f=60$ Hz). Impulsy te są zbierane z elektrod tarczy (dc) przez głowicę (ho) i następnie podawane do wejścia na baterię telekinetyczną.

Zasada działania opisywanego tutaj silnika elektrostatycznego jest odwrotnością zasady działania maszyny elektrostatycznej (np. maszyny Töpler'a lub Wimshurst'a). Tyle tylko, że faktycznie silnik ten działa na prąd zmienny. W jego skład wchodzi następujące elementy połączone ze sobą jak to pokazano na rysunku K6: dwie pary głowic indukujących (H-) i (H+) oraz grzebieni zbierających (G-) i (G+) – odnotuj, że każda z tych par współpracuje z elektrodami przedniej i tylnej tarczy; specjalne kondensatory zasilające (L-) i (L+). Z elementami tymi połączony jest także kolektor wyjściowy (Wo) jaki dostarcza użytkownikowi energię produkowaną przez telekinetyczną influenzmaschine.

W wielkim skrócie działanie silnika elektrostatycznego daje się opisać jak następuje. Ładunki elektrostatyczne indukowane zostają na elektrodach obu tarcz agregatu telekinetycznego za pośrednictwem głowic (H-) i (H+). Indukowanie to następuje w jednym położeniu tych tarcz. Potem są

one zbierane z powrotem grzebieniami zbierającymi (G-) i (G+) w innym położeniu tych tarcz. Ładunki te pochodzą z kondensatorów (L-) i (L+) jakich uziemione okładki zwarte zostały ze sobą, a z jakich ładunki te mogą też zostać pozyskane przez odbiorcę za pomocą kolektora wyjściowego (Wo). Odpowiednie rozłożenie tych ładunków elektrostatycznych na obu tarczach wzbudza siły elektrostatyczne, które powodują ruch obrotowy tych tarcz. Opis tych sił zawarty został w monografii [6/2]. Szczegóły tego działania są raczej złożone i wymagają dokładnego przestudiowania zasad maszyn elektrostatycznych, oraz następnego odwrócenia tych zasad.

W telekinetycznej influenzzmaschine posiadającej aż dwie wirujące tarcze, takiej jak np. Thesta-Distatica, faktycznie obecne muszą być aż dwa silniki elektrostatyczne. Mianowicie przedni i tylni. Każdy z nich zasilany jest z oddzielnej pary kondensatorów. Faktycznie jednak do zadziałania tej maszyny wystarcza tylko jedna tarcza i jeden silnik, tj. przedni. Tylni z tych silników stanowi więc jedynie dodatkowy balast kinematyczny, jaki wcale nie zostaje wykorzystany.

Przedni silnik elektrostatyczny jest absolutnie konieczny dla działania tej maszyny. Składa się on z przedniej tarczy (dc) do której przylegają cztery główce indukujące, na rysunkach K6 i K5 oznaczone jako (h1), (h2), (h3) i (h4). Główce te są sprzęgnięte razem za pośrednictwem kondensatora (C2). To on właśnie wypełnia funkcję pulsera dla baterii telekinetycznej. Jego zadziałanie wynika z wytworzenia na elektrodach przedniej wirującej tarczy takiego rozkładu potencjałów, jaki w skonfrontowaniu z potencjałem głowic (h1) do (h4) powoduje powstanie sił elektrostatycznych napędzających ruch tej tarczy w kierunku (n'). Mechanizm tego działania pokazany już został w monografii [6/2] w części (c) jej rysunku 8, oraz objaśniony tam dosyć szczegółowo w punkcie 2 podrozdziału 4.3.1.

Tylni silnik elektrostatyczny jest nieistotny dla zadziałania tej maszyny. Zabudowany jest został w tylnej części telekinetycznej influenzzmaschine. Obejmuje on dysk tylni (dg) do jakiego przylegają dwie główce indukujące oznaczone (h5) i (h6), oraz dwa grzebienie zbierające (G-) i (G+). Główce te i grzebienie współpracują z kondensatorami tylnymi (Lb-) i (Lb+). Razem z nimi formują one jeszcze jeden kompletny silnik elektrostatyczny. Silnik ten pracuje podobnie jak silnik przedni, tyle tylko że pobiera on swoje ładunki elektrostatyczne z tylnich kondensatorów (Lb-) i (Lb+), oraz zamienia je na ruch tylnej tarczy (dg).

Jeszcze raz podkreślić tu należy, że silnik tylni, a także pracująca na jego rzecz tylna tarcza (dg), są całkowicie zbędne dla zasady działania telekinetycznej influenzzmaschine. Ich funkcja z powodzeniem wypełniona może zostać przez stałe główce jakie elektryzowane byłyby ładunkami pochodzącymi z kondensatorów (L-) i (L+). W przypadku więc ewentualnego usunięcia tej tarczy i silnika, opisywany tutaj dwutarczowy agregat telekinetyczny przekształciłby się w agregat jednotarczowy podobny do maszyny Töplera (czyli w oryginalny agregat Brosan'a).

#2. Bateria telekinetyczna. Bateria telekinetyczna jest najistotniejszym podzespołem funkcjonalnym telekinetycznej influenzzmaschine mojego wynalazku, pokazanej na rysunku K6. Wszakże to właśnie owa bateria generuje energię elektryczną, jaka zarówno zasila samą tę maszynę w energię konieczną do jej pracy, jak i dostarcza energii zewnętrznemu odbiorcy. Bateria ta jest niemal identyczna z tą jaką opisuję w podrozdziale K2.4.1. Jej obwody zaczynają się na elektrodzie (ho), która w tej baterii wypełnia funkcję pulsera (Q). Obwody te zaś kończą się na kondensatorach (L-) i (L+), które gromadzą w sobie energię elektryczną jaką bateria ta generuje. W skład obwodu elektrycznego baterii telekinetycznej wchodzi też dwa induktorki odchylające (I₁) i (I₂), oraz kondensatorki (C1) i (C3). Jest ona także podłączona do tuby (T). Wraz z tubą (T) jej połączenia i zasada działania niemal dokładnie pokrywają się z działaniem baterii telekinetycznej opisanej w podrozdziale K2.4 - skąd czytelnicy powinni też zaczerpnąć jej lepsze zrozumienie. Jediną różnicą w obwodzie tej baterii jest funkcja pulsera. Zamiast komory rezonancyjnej (D) i kryształu kwarcowego (Q) - jak to ma miejsce w baterii telekinetycznej pokazanej na rysunku K7, w telekinetycznej influenzzmaschine elektryczne impulsy wzbudzające wytwarzane są przez ładunki elektrod (E) przedniej tarczy (dc), jakie to elektrody przesuwają się pod główką (ho). W baterii telekinetycznej z influenzzmaschine funkcję pulsera wypełniają więc wirujące elektrody (E) i główka (ho).

Niezwykle istotną cechą baterii telekinetycznej jest, że generuje ona prąd zmienny. Częstotliwość "f" tego prądu zmiennego zależy od częstości impulsów elektrycznych generowanych przez pulsar. W telekinetycznej influenzzmaschine zależy więc ona od ilości elektrod "e" jakie przemieszczają się pod głowicą (ho), a stąd jakie generują impulsy wejściowe do baterii telekinetycznej, oraz od prędkości obrotowej "n" wirowania tarczy (dc) z tymi elektrodami. Częstotliwość ta wyraża się więc wzorem:

$$f=n \cdot e \quad (1K2.3.3)$$

Z założenia częstość ta powinna pokrywać się dokładnie z częstością $f=50$ Hz konwencjonalnego zasilania europejskich mieszkań w energię elektryczną (lub z częstością $f=60$ Hz zasilania amerykańskich mieszkań). To oznacza, że przy praktycznej liczbie elektrod $e = 48$ na przedniej tarczy (dc) telekinetycznej influenzzmaschine, częstość ta definiuje szybkość obrotową wirowania przedniej tarczy tej maszyny na wartość w Europie wynoszącą dokładnie $n=62.6$ obr/min.

Na przekór twierdzeniom różnych ludzi, że Thesta-Distatica wytwarza prąd stały, faktycznie to owa telekinetyczna influenzzmaschine **musi być źródłem prądu zmiennego** zdolnego do bezpośredniego zasilania dzisiejszych urządzeń elektrycznych. Wszakże prąd ten wytwarza w niej bateria telekinetyczna. Z kolei bateria taka jest w stanie generować jedynie prąd zmienny.

Unikalną cechą prądu generowanego przez baterie telekinetyczne, a więc również i przez telekinetyczną influenzzmaschine, jest że jego przebieg w czasie wprowadza telekinetyczną niesymetryczność. Stąd wszelkie zjawiska indukowane przez to urządzenie będą wykazywały następstwa działania efektu telekinetycznego. W rezultacie końcowym, w pobliżu telekinetycznej influenzzmaschine występowały będą najróżnorodniejsze telekinetyczne **zjawiska "nadprzyrodzone"** jakie niezrozumiałe są przez dzisiejszą naukę, jakie jednak są znamienne dla efektu telekinetycznego - patrz ich wykaz przy końcu podrozdziału NB2. Przykładowo żarówki zasilane z tej maszyny będą wykazywały tendencję do nieskończonego długiego działania, ludzie wystawieni na działanie ciepła generowanego przez jej prąd będą raptownie zdrowieli i zyskiwali doskonałe samopoczucie, osoby obecne w zasięgu światła generowanego przez tą maszynę doświadczali będą telepatii i wglądu do przyszłości (widzeń), rośliny w jej pobliżu będą wyrastały szybciej, zdrowiej i do większych rozmiarów, itp. Nic więc dziwnego, że doświadczając tego typu zjawisk, ludzie z Methernitha otaczają swoją maszynę niemal religijną czcią.

Do powyższego warto tutaj też dodać, że istnienie baterii telekinetycznej wbudowanej w telekinetyczną influenzzmaschine, podczas gdy ani prawdziwe funkcje ani też zasada działania tej baterii nie są wcale znane budowniczym owej maszyny, jest jednym z najbardziej przekonujących dowodów, że telekinetyczne agregaty prądotwórcze podarowane zostały ludziom przez jakieś wyżej od nas zaawansowane i sprzyjające nam totalizacyjne istoty. Jest niemal pewne, że są to te same istoty, które podarowały nam piramidę telepatyczną opisaną w podrozdziale N2.

Jednym z ważniejszych obwodów baterii telekinetycznej jest obwód "pulsera". Obwód ten składa się z tzw. "neutralnej" elektrody (ho), jaka w przekonaniu Methernitha ma reprezentować potencjał elektryczny ziemi, połączonej za pośrednictwem kondensatorów (C5) i (C4) z obwodem samej baterii telekinetycznej.

#3. Regulator częstości. Ten podzespół telekinetycznej influenzzmaschine ma za zadanie wyregulować stałą prędkość obrotową (n) wirowania jej przedniej tarczy (dc). Chodzi bowiem o to aby prędkość ta zawsze dokładnie pokrywała się z wymaganą prędkością $n = 62.6$ obr/min, jaka jest konieczna aby maszyna generowała prąd zmienny o europejskiej częstości wynoszącej $f = 50$ Hz. Regulator ten połączony jest z obwodem silnika elektrostatycznego za pośrednictwem tuby (T) i dwóch oporników (R1) i (R2), formując z owym obwodem silnika negatywne (tj. przeciwdziałające) sprzężenie zwrotne. W skład obwodów elektrycznych regulatora częstości wchodzi: tuba (T) zamontowana na końcu pionowego wspornika szkieletu nośnego maszyny ponad obu tarczami, oporniki (R1), (R2) służące do zwiększenia inercyjności akcji sterowniczej, oraz dynamo-silnik (Dm) umieszczone z tyłu maszyny przy tarczy wrzecionka (Ts) w zasięgu działania jego magnesów (m). Kluczem do zrozumienia działania tego regulatora jest dynamo-silnik (Dm). Ów (Dm) jest urządzeniem

o odwracalnym działaniu, będącym skrzyżowaniem silnika z dynamem (prądnicą). Stąd jednym razem pracuje on jako silnik elektryczny. Konsumuje on wówczas prąd elektryczny z obwodów telekinetycznej influenzmaschine, oraz zamienia ten prąd na obroty wrzecionka (Ts). Innym zaś razem pracuje on jako dynamo (prądnicą). Konsumuje on wówczas (hamuje) ruch obrotowy wrzecionka (Ts), oraz zamienia ten ruch na prąd elektryczny przekazywany do obwodów telekinetycznej influenzmaschine. W tym dynamo-silniku funkcję wirnika wypełnia wrzecionko (Ts) z tarczą utrzymującą w sobie układ 6 lub 8 magnesów (m).

Dynamo-motor (Dm) **pracuje jako silnik** tylko gdy prędkość obrotowa obu tarcz (dc) i (dg) - a więc także i wrzecionka (Ts) - spada poniżej wymaganego poziomu $n=62.6$ obr/min. (Czyli gdy prędkość ta jest zbyt mała.) W takim przypadku prąd dostarczany do (Dm) z obwodów influenzmaschine powoduje przyspieszanie obrotów wrzecionka (Ts). Z kolei wzrost obrotów tego wrzecionka, za pośrednictwem pasa (B), zwiększa też i obroty tarczy (dc). Za pośrednictwem więc takiego mechanizmu, przy zbyt małej prędkości obu tarcz, dynamo-silnik (Dm) pracując jako dodatkowy mały silnik elektryczny zwiększa tą prędkość do wymaganego poziomu $n=62.6$ obr/min.

Dynamo-silnik (Dm) zaczyna jednak pracować **jako prądnicą**, czyli jako hamulec elektryczny, gdy prędkość obrotowa obu tarcz wzrasta znacznie powyżej wymaganej prędkości $n=62.6$ obr/min. (Czyli kiedy prędkość ta jest zbyt duża.) W tym przypadku (Dm) zaczyna zamieniać ruch wrzecionka (Ts) na prąd elektryczny o biegunowości pokazanej przy symbolu (D). Prąd ten, dzięki blokującemu działaniu tuby (T), odejmuje się od prądu w obwodach maszyny, powodując spadek efektywności jej silnika. To z kolei hamuje obroty obu tarcz. Mechanizm pracy (Dm) jako prądnicą, powoduje więc w efekcie końcowym szybki spadek obrotów tarcz (dc) i (dg) do wymaganego poziomu $n=62.6$ obr/min.

Działanie telekinetycznej influenzmaschine mojego wynalazku zapoczątkowane jest wstępnym rozruchem ręcznym jej tarcz szklanych. W tym celu wystarczy zakręcić ręcznie jedną z tych tarcz, np. tarczą (dc). Za pomocą pasa (B) ruch tej tarczy przenoszony jest na wrzecionko (Ts) i następnie transformowany w przeciwstawne obroty drugiej z tarcz, np. (dg). Ruch obrotowy przedniej tarczy, powoduje generowanie przez nią ciągu impulsów na głowicy (ho). Impulsy te podawane są na wejście do baterii telekinetycznej. Bateria ta nasycza energią owe impulsy i podaje je na kondensatory (L-) i (L+). W kondensatorach tych szybko gromadzi się więc energia elektryczna. Energia ta następnie przepływa do obwodów silnika elektrostatycznego, który to silnik już samoczynnie podtrzymuje dalsze obroty obu tarcz. Przekładnia pasowa odbiera obroty obu tarcz (dc) i (dg) i napędza wrzecionko (Ts). Wrzecionko (Ts) powoduje wytwarzanie lub konsumpcję prądu w dynamie-silniku (Dm) regulując w ten sposób prędkość obrotową obu tarcz na wymagany poziom $n=62.6$ obr/min, a także stabilizując prędkość pozostałych elementów kinematycznych agregatu. W rezultacie maszyna ta generuje prąd zmienny o stałej częstotliwości wynoszącej $f=50$ Hz. Prąd ten akumulowany jest w kondensatorach (L) specjalnej konstrukcji, oraz dostarczany do kolektora wyjściowego (Wo). Stamtąd odbierany jest on przez użytkownika.

Analizując schemat elektryczny i zasadę działania omawianego tutaj agregatu telekinetycznego rzuca się w oczy, że faktycznie to nie jest on zaprojektowany jako symetryczny dwutarczowy agregat telekinetyczny podobny do maszyny elektrostatycznej Wimshursta, a jako zwykle dodanie dodatkowej drugiej tarczy do agregatu jednotarczowego podobnego do maszyny elektrostatycznej Töplera. Wyrażając to innymi słowami, wygląda na to że Thesta-Distatica to po prostu jednotarczowa Testatica (lub agregat Brosana) do którego dodano drugą tarczę współpracującą z niektórymi elementami wspólnymi, np. tubą (T) czy dynamo-motorem (Dm). W sensie elektrycznym ani operacyjnym Thesta-Distatica nie została więc wcale usprawniona w stosunku do agregatów Brosana, za to jej struktura mechaniczna oraz połączenia elektryczne uległy pokomplikowaniu, co ogromnie utrudniło jej zespołowi rozwojowemu faktyczne usprawnienie jej charakterystyki użytkowej. W tym miejscu nasuwa się więc pytanie, dlaczego Baumann i jego zespół rozwojowy zdecydowali się odejść od konceptu prostego w budowie i działaniu, a tym samym bardziej podatnego na udoskonalenie charakterystyki użytkowej, jednotarczowego agregatu Testatica (Brosana) na rzecz obecnego dwutarczowego agregatu. Czyżby był to wynik jeszcze jednej intrygi UFOautów nastawionej na uczynienie tej maszyny jeszcze

trudniejszej do zduplikowania przez innych majsterkowiczów. A może powód był czysto psychologiczny i sprowadzał się do chęci posiadania "własnej" maszyny jaka wyraźnie różni się od oryginalnych prototypów Brosana? W obu przypadkach pobudka zmiany konstrukcji byłaby typu osobistego (np. chęć "ojcowania" nowej maszynie) a nie technicznego (poprawa charakterystyki operacyjnej lub wykonawczej). Z kolei wiadomo że mistrzami w manipulowaniu na osobistych pobudkach są właśnie okupujący nas kosmici - patrz podrozdział VB4.2. Wygląda więc na to, że za wszystkimi tymi nieprawdopodobnymi trudnościami z włączeniem telekinetycznej influenzmaschine do dorobku naszej cywilizacji, kryją się nasi kosmiczni okupanci.

Problemami technicznymi telekinetycznej influenzmaschine czekającymi najpilniejszego rozwiązania są: (1) znaczna wysokość wytwarzanego napięcia przy stosunkowo niewielkim natężeniu (ten problem jest więc odwrotnością problemu z N-Machine); (2) zbyt wysoka czułość maszyny na warunki atmosferyczne; oraz (3) znaczna niestabilność (fluktuacja) wytwarzanego napięcia, sięgająca około 25% i wiodąca do fluktuacji mocy wynikowej. (Owa fluktuacja mocy najprawdopodobniej związana jest z brakiem mechanizmu sterującego parametrami wydatku elektrycznego. Wszakże dynamo-motor (Dm) steruje jedynie prędkością obrotową, czyli częstotliwością "f", a nie wydatkiem tej maszyny.) Ponadto, jak każde inne urządzenie techniczne, obecne urzeczywistnienie telekinetycznej influenzmaschine (tj. agregat Thesta-Distatica) posiada też kilka niekorzystnych działań ubocznych. Najważniejszym z nich jest, że agregat ten wydziela promieniowanie ultrafioletowe, jakie szkodliwie oddziałuje na oczy osób przebywających dłuższy czas w jego pobliżu. Przykładowo w Methernitha osoby pracujące nad jego rozwojem kiedyś dawali się łatwo rozpoznać po czerwonych oczach. Pole elektrostatyczne panujące pomiędzy dwoma tarczami prowadzi też do silnej jonizacji powietrza oraz do wytwarzania znacznej ilości ozonu. Aczkolwiek ozon ten zapewne przyczynia się do naprawy dziury ozonowej w naszej atmosferze, przy bezpośrednim oddziaływaniu powoduje on rdzewienie wszystkich przedmiotów metalowych znajdujących się w danym pomieszczeniu. Praktycznie więc maszyna ta wymaga jeszcze dalszego dopracowywania zanim jej niezawodność, efektywność i stabilność dorówna współczesnym agregatom prądotwórczym pierwszej generacji. Jednak owo dopracowanie jest niewielkim problemem i może być osiągnięte bardzo szybko - jeśli nasza cywilizacja uzyska szansę na użytkowanie tej maszyny. Największym obecnie problemem telekinetycznej influenzmaschine jest że znajduje się ona pod całkowitą kontrolą okupujących nas UFO-nautów, oraz że będzie dla nas ogromnie trudnym zadaniem jej wydobycie ze szponów tych bestialskich istot.

K2.3.4. Jak zorganizować eksperymenty nad własną wersją telekinetycznej influenzmaschine

Telekinetyczna influenzmaschine łączy w sobie równoczesne działanie aż trzech następujących urządzeń: (#1) silnika elektrostatycznego jakiego zasada działania jest odwrotnością zasady działania maszyny elektrostatycznej na prąd zmienny (np. zmiennoprądowej maszyny Töplera), (#2) baterii telekinetycznej, oraz (#3) elektrycznego regulatora prędkości obrotowej (tj. dynamo-motoru - patrz (Dm) na rysunku K6). Nałożenie tylu funkcji na pojedyncze urządzenie jest celem niezwykle trudnym do osiągnięcia przez naukowo niewytrenowanego budowniczego. Aby więc ułatwić osiągnięcie tego celu przez osoby jakie zdecydują się wypróbować swoje zdolności właśnie na telekinetycznej influenzmaschine, wylistowałem poniżej zestaw kroków wiodących do najszybszej realizacji tej maszyny. Kroki te przygotowane zostały według strategii "małych kroczków" jaką szczególnie zalecam we wszystkich działaniach wynalazczych, oraz jaka wbudowana jest w każdą procedurę wykonawczą sugerowaną w niniejszej monografii. Gorąco też zachęcam do podjęcia prób zbudowania tej maszyny wszystkich tych czytelników, którzy wypełniają następujące warunki. (1) Uzdolnieni są oni w kierunku elektrotechnicznym i mają złotą rączkę do majsterkowania. (2) Na własną odpowiedzialność i koszt zechcą spróbować swych sił w zbudowaniu pracującej influenzmaschine. (3) Zapoznali się z niniejszym opracowaniem i znają jego treść. (4) Akceptują podane w podrozdziale AB2 zastrzeżenie że w przypadku sukcesu z budową, produkcją, lub sprzedażą jakiegokolwiek z opisanych w tej monografii

urządzeń, włączając w to influenzmaschine, spodziewane będzie po nich dobrowolne przekazywanie 10% osiąganego z tych urządzeń czystego zysku na rzecz "Funduszu Prof. Pająka" przeznaczonego na wspieranie dalszych badań tego lub podobnych urządzeń,. Oto poszczególne kroki mojej rekomendowanej procedury budowy telekinetycznej influenzmaschine:

#1. Poznanie zasad działania maszyn elektrostatycznych. To obejmuje dokładne zapoznanie się z konstrukcjami i zasadami działania maszyn elektrostatycznych Töplera i Wimshursta. Maszyny te opisane są dosyć szczegółowo w starszych podręcznikach fizyki traktujących o elektryczności i magnetyźmie, np. w książce Szczepana Szczeniowskiego "Fizyka Doświadczalna - Część III: Elektryczność i Magnetyzm", PWN, Warszawa 1972, Wydanie czwarte poprawione, ISBN 83-01-02582-4, strony 68-72. Warto tu wspomnieć, że najwięcej książek zawierających opis maszyn Töplera i Wimshursta ukazało się na początku XX wieku. Dla przykładu 14 wydanie "The Encyclopedia Britannica", jakie ukazało się w Londynie w 1929 roku, w swym Volumie 8: Educ - Extr, pod hasłem "Electrical Machine" (strony 143-144) zawiera ponad dwie strony opisów różnych maszyn elektrostatycznych, w tym także maszyn Töplera i Wimshurst'a. Jednakże ani wydania wcześniejsze ani też późniejsze tej samej encyklopedii już opisów owych maszyn nie zawierają. Podczas poznawania tych maszyn, szczególną uwagę należy zwrócić na zasady działania maszyn generujących prąd zmienny.

#2. Nabycie działającej maszyny elektrostatycznej Wimshursta. Ma ono na celu zdobycia wzorca dla późniejszego upodabniania do niego budowy i działania konstruowanej przez siebie maszyny. Jeszcze w 1995 roku maszynę Wimshursta można było nabyć w Polsce w sklepach Przedsiębiorstwa Zaopatrzenia Szkół "CEZAS" znajdujących się w prawie każdym mieście wojewódzkim naszego kraju. Przykładowo we Wrocławiu sklep taki mieścił się pod adresem: ul. Tęczowa 11/13, 50-950 Wrocław 30. Kupić ją też można było bezpośrednio w sklepie przykładowym producenta, tj. Fabryki Pomocy Naukowych w Nysie (adres: ul. Słowiańska 43, 48-300 Nysa, Poland; Tel: 2491). Jeszcze w czasach mojej wizyty w Polsce w 1995 roku, fabryka ta produkowała (i miejmy nadzieję że produkuje do dzisiaj) jeden model maszyny elektrostatycznej, noszący nazwę "V5-43" (patrz rysunek 9 w monografii [6/2]), jaki przeznaczony jest dla celów dydaktycznych. Przy odrobinie szczęścia taką maszynę zapewne możnaby też nabyć na jakiejś wyprzedaży z laboratoriów szkolnych lub uczelnianych, jako że posiada ją niemal każde laboratorium fizyczne w każdej szkole średniej i na każdej uczelni technicznej w Polsce.

Po nabyciu, maszynie tej należy dokładnie się przyglądać w działaniu, narysować sobie jej schemat elektryczny i mechaniczny, oraz w oparciu o teorię zdobytą w ramach punktu #1 powyżej dokładnie zrozumieć jak ona działa, jaki jest mechanizm generowania przez nią elektryczności, oraz jak jej zasada działania może być zrealizowana w budowanej przez siebie telekinetycznej influenzmaschine.

#3. Zapoznanie się z budową i działaniem silnika elektrostatycznego. W tym celu należy przestudiować treść opisów tego silnika z monografii [6/2]. Testem własnego zrozumienia zasady działania silnika elektrostatycznego będzie wypracowanie najprostrzego sposobu na jaki maszynę elektrostatyczną Wimshursta da się przekształcić w silnik elektrostatyczny, tj. tak przekształcić obwody i konstrukcję tej maszyny, że po zasileniu jej w prąd stały o wymaganym napięciu (odpowiadającym napięciu jakie ona sama wytwarza) maszyna ta zacznie produkować ruch zużywając prąd elektryczny (tj. może obracać się w nieskończoność jeśli dostarczymy jej wymagany zasób energii elektrycznej).

#4. Zapoznanie się z budową i działaniem telekinetycznej influenzmaschine, a także budową i działaniem baterii telekinetycznych. W tym celu należy przestudiować treść odnośnych rozdziałów niniejszej monografii, szczególnie rozdziałów K, K i N, a także teksty wszelkich innych opracowań jakie na temat tych urządzeń telekinetycznych będą dostępne. Szczególnie zaś dobrze poznać (z monografii [6/2]) zasadę działania telekinetycznych influenzmaschine. (Muszę tutaj jednak zmartwić czytelnika, ponieważ teksty pisane na temat tych urządzeń pióra innych autorów jakie dotychczas napotkałem, albo ograniczają się tylko do opisu zewnętrznego - i to bardzo niekompletnego oraz pomijającego wiele istotnych szczegółów, albo też wdają się w wysoko abstrakcyjne spekulacje na

temat ich zasady działania jakie wprowadzie brzmią mądrze i fachowo, jednak jakie nie posiadają żadnej praktycznej użyteczności, a ponadto całkowicie chybają zjawiska i zasady na jakiej działanie tych urządzeń faktycznie jest oparte. Stąd w chwili pisania niniejszej monografii, jedynymi źródłami w których zawarte zostały użyteczne opisy tych urządzeń, były moje opracowania.) Bardzo pomocne może też okazać się dokładne przeglądnięcie wideo przygotowanego przez Methernitha a dokumentującego działanie Thesta-Distatica. Kopie tego widea kiedyś można było uzyskać bezpośrednio z METHERNITHA (CH-3517 Linden bei Bern, Switzerland). W 1991 roku kosztowało ono około SFr200. W Polsce można je też oglądać za pośrednictwem osób z HKPM, którym przesłałem kopię tego widea, czy "Wrocławskiego Klubu Popularyzacji i Badań Magnokraftów" przy DDK Psie Pole (Pl. J. Piłsudskiego 2, 51-152 Wrocław), prowadzonego przez Ireneusza Hurija, który również posiada dostęp do takiej kopii.

#5. Zaprojektowanie swojego agregatu telekinetycznego. W tym kroku wykonać należy pełny projekt agregatu który ma się zaimplementować, jaki na papierze zawierał będzie wszystkie podzespoły konieczne do zadziałania telekinetycznej influenzmaschine. Zanim też się przystąpi do realizacji tego projektu najpierw wykonać należy pełną dokumentację konstrukcyjną tej maszyny i upewnić się, że pod względem wymiarowym i działaniowym wszystko jest sprawdzone i poprawne. W dokumentacji tej przewidzieć i rozrysować powinno się współdziałanie, położenie, wymiary, konstrukcję, sposób zamontowania, oraz sposób późniejszego regulowania i udoskonalania wszelkich elementów konstrukcyjnych jakie wymagane będą w budowanym przez siebie telekinetycznym agregacie prądotwórczym. Szczególnie dobrze w dokumentacji tej powinno się rozpracować następujące aspekty:

5A. Konstrukcję, wymiary i wzajemne rozmieszczenie wszystkich części budowanego agregatu. Przykładowo dla ułatwienia późniejszych udoskonaleń obie tarcze agregatu powinny posiadać co najmniej średnicę 55 cm, tj. nie mniejszą niż średnica tarcz w Thesta-Distatica (w maszynie Wimshursta V5-43 posiadają one tylko średnicę 250 mm). Zasada jest przy tym, że im większa jest maszyna i jej tarcze, tym łatwiej przyjdzie potem wprowadzać do niej poprawki i udoskonalenia. Jednak po przekroczeniu przez średnice tarcz wartości około 1 m, maszyna staje się już zbyt ciężka i nieporęczna.

5B. Przy budowie maszyny z dwoma tarczami - wymuszanie przeciwbieżnego ruchu obu tarcz. Wymuszenie to najlepiej uzyskać przez pojedynczy pasek który jednocześnie napędza wrzecionko (Ts) - jak to pokazano na rysunku K5 (e). Pamiętać przy tym należy o mechanizmie napinania tego pasa. Ponadto rekomendowałbym, aby wrzecionko (Ts) umieszczone było ponad obu tarczami, nie zaś poniżej nich - jak to ma miejsce w Thesta-Distatica. Powodem jest, że w dalszych etapach prac rozwojowych wrzecionko to, oraz współpracujący z nim dynamo-motor (Dm) wymagały będą najróżniejszych przeróbek i udoskonaleń, a także nieustannego regulowania. Stąd powinien istnieć łatwy dostęp do wrzecionka i dynamo-motora, tak aby nie było konieczne odmontowywanie obu tarcz za każdym razem kiedy trzeba dostać się do wrzecionka. (W Thesta-Distatica dostęp ten jest bardzo utrudniony.) Z kolei umieszczenie wrzecionka u góry agregatu nakłada wymóg aby główica (ho) oraz np. magnesy (Mo) i (M) znajdowały się u dołu tarcz.

Wrzecionko (Ts) będzie utrzymywało 6 lub 8 magnesów, współpracujących z elektrodami obu tarcz oraz z dynamo-motorem. Stąd obroty tego wrzecionka powinny zostać tak dobrane, aby umożliwiały one współpracę indywidualnych magnesów z indywidualnymi elektrodami. To zaś oznacza, że przełożenie prędkości pomiędzy wirującymi tarczami i wrzecionkiem powinno być odpowiednio 1:8 albo też 1:6. Gotowe rozwiązanie dla tego wrzecionka oraz współpracującego z nim dynamo-motora uzyskać można ze starych motocykli, np. WFM. (Ich dynamo budowane było wszakże jako wirująca tarcza z ośmioma magnesami współpracująca z cewkami dynamy.)

5C. Napęd i rozruch tarcz. Podczas prób, tarcze często będą musiały być napędzane. Należy więc przewidzieć i rozwiązać sposób tego napędzania - albo za pomocą korbki, albo małego silniczka elektrycznego (zasilanego z sieci). W przypadku rozwiązania z korbką, napęd przykładowo podawany może być tylko na przednią tarczę za pośrednictwem pojedynczego (zrzucalnego) paska i

korbki. Korbka zaopatrzona powinna być w balast przeciwwagowy, jaki zabezpieczy jej wyważone wirowanie inercyjne po zaprzestaniu jej napędzania ręką. Z przedniej tarczy na tylną napęd ten przekazywany będzie za pośrednictwem przeciwbieżnej przekładni pasowej opisanej już w punkcie 5B.

5D. Zasadę minimalizowania oporów ruchu poprzez zastosowanie łożysk kulkowych (tj. zamiast łożysk ślizgowych stosowanych w tradycyjnych maszynie Wimshursta, np. maszynie V5-43). Na łożyskach tych powinny być osadzone wszystkie części wirujące (tj. obie tarcze, wrzecionko (Ts), koła pasowe, oraz ewentualna korbka). Rozwiązania techniczne i gotowe podzespoły jakie tu mogą zostać użyte daje się łatwo podpatrzeć i zaadoptować z konstrukcji rowerów.

5E. Liczbę elektrod (e). Liczba ta powinna być podzielna przez 8 (tj. przez ilość pozycji kątowych głowic), zaś po pomnożeniu jej przez szybkość obrotową tarcz (n) powinna dać częstotliwość roboczą baterii telekinetycznej (R) wbudowanej w tą maszynę, równą częstotliwości prądu z sieci, tj. $f=e \cdot n=50$ [Hz]. Stąd dla średnicy obu tarcz $d=55$ cm (najłatwiej i najbezpieczniej wykonywanych z przezroczystego pleksiglasu), najlepiej aby uzyskały one po 48 drabinkowatych elektrod rozmieszczonych równomiernie na ich obwodzie (zamiast po 30 elektrod istniejących w maszynie V5-43). Każda z tych elektrod posiadałaby wtedy długość około 190 mm. Knoby stykowe (w kształcie pinesek) osadzone powinny być po wewnętrznej, osiowej stronie elektrod (a nie jak w V5-43 po ich zewnętrznej stronie).

5F. Bezpieczeństwo eksperymentującego i obserwatorów. Już na etapie projektowania należy zwrócić uwagę, aby budowana maszyna była bezpieczna podczas eksperymentowania. Należy wszakże pamiętać, że wytwarzane na niej napięcie czasami przekroczy 700 Volt, przy mocy około 3 kW. To zaś oznacza, że jest ona w stanie zabić nieostrożnego dotykalskiego. Wszystkie przewody i podzespoły na jakich panowało będzie owo napięcie powinny więc być starannie zaizolowywane od zewnątrz i zabezpieczone przed przypadkowym dotknięciem. Ponadto bezpieczniki przeciążeniowe powinny zabezpieczać przed zwarciami. Problem jest też z tubą w jakiej panuje próżnia i wypełniona jest trującą rtęcią. W dotychczasowej konstrukcji łatwo spowodować jej pęknięcie i rozprysk rtęci. Wszakże w szwajcarskiej Thesta-Distatica tuba ta umieszczona jest na górze maszyny, co czyni ją szczególnie podatną na przypadkowe uderzenie. Aczkolwiek jest to spektakularne umieszczenie i zapewne w wersjach tej maszyny przeznaczonych na rynek migotliwe jarzenie się tej tuby będzie dodawało maszynie atrakcyjności, jednak w wersji przeznaczonej do eksperymentowania sugerowałbym aby tubę schować w środku płyty podstawowej i dobrze osłonić przed przypadkowym stłuczeniem. Oczywiście powinny być też takie "dodatki bezpieczeństwa", jak uchwyty do łatwego przenoszenia maszyny, pokrywy osłaniające, zamek/stacyjka zabezpieczające przed przypadkowym uruchomieniem przez dzieci, itp.

5G. Dodatkowe nieruchome płyty uchwytowe i półki z pleksiglasu wprowadzone z obu stron tarcz. Umożliwiają one późniejsze montowanie głowic indukujących, grzebieni zbierających, przewodów doprowadzających, itp.

#6. Zrealizowanie pierwszej (podstawowej) fazy budowy agregatu - tj. maszyny elektrostatycznej. Celem jest tu osiągnięcie urządzenia, które działałoby będzie efektywnie jako maszyna elektrostatyczna Wimshursta, aczkolwiek posiadało już będzie wszystkie zaczątki agregatu telekinetycznego. Aby osiągnąć ten cel, tak należy modyfikować zbudowaną przez siebie maszynę, aby po jej napędzeniu zgodnie z opisem w punkcie 5C, wytwarzała ona ładunki elektryczne podobnie jak czyni to maszyna Wimshursta.

#7. Dobudowanie tuby. Celem jest tutaj uzupełnienie zbudowanej poprzednio maszyny elektrostatycznej o tubę jaka jest absolutnie niezbędna dla prawidłowego zadziałania agregatu telekinetycznego, jaka jednak powinna się dać zajarzyć prądem wytwarzanym przez maszynę elektrostatyczną. Tubę tą podłączyć należy jak to pokazano na rysunku K6, tak że zacznie się ona jarzyć podczas każdego ręcznego uruchomienia agregatu dla jego zadziałania w charakterze maszyny elektrostatycznej Wimshursta. Sposób jej budowy opisany jest w innych częściach niniejszej monografii, szczególnie patrz podrozdział K2.4.1 i rozdział N. Istotne jest aby posiadała ona nawiniętą na swej powierzchni spiralę z drutu oporowego jaka wzdłuż jej osi formuje pole magnetyczne.

#8. Poszerzenie budowanego agregatu do drugiej fazy - tj. silnika elektrostatycznego.

Celem jest tutaj osiągnięcie urządzenia, które jest odwróceniem nadanego mu uprzednio funkcjonowania jako maszyna elektrostatyczna (patrz punkt #6). Urządzenie to będzie więc funkcjonowało jako silnik elektrostatyczny prądu zmiennego. Praktycznie to oznacza, że po podłączeniu źródła prądu do jego kondensatorów (L), lub poprzez naładowanie tych kondensatorów, urządzenie to będzie samo wytwarzało ruch obrotowy swoich tarcz. Moc mechaniczna tego ruchu musi być wystarczająca aby pokonał on tarcie i opory wszystkich ruchomych części agregatu. Nadanie budowanej przez siebie maszynie funkcji silnika elektrostatycznego będzie się wiązało z wbudowaniem do niej po 6 głowic indukujących i grzebieni zbierających (zamiast 2 par wymaganych dla funkcjonowania maszyn elektrostatycznych), działających jak to objaśniono na rysunku 8 monografii [6/2].

#9. Uzupelnienie agregatu o urządzenie sterujące - dynamo-motor (Dm). Celem jest tutaj zapewnienie, że ruch obrotowy tarcz następował będzie zawsze z tą samą prędkością obrotową dającą w efekcie częstotliwość impulsów zbieranych z elektrod równą $f=e \cdot n=50$ [Hz] (tj. przy $e=48$ elektrodach szybkość ta powinna być utrzymywana na poziomie $n=62.6$ obr/min). W tym celu, podczas działania maszyny jako silnika elektrostatycznego, tj. po podłączeniu źródła prądu stałego do jego kondensatorów (L), lub poprzez naładowanie tych kondensatorów, maszyna ta powinna obracać swoje tarcze z taką właśnie prędkością obrotową. Podobnie, podczas działania agregatu jako maszyny elektrostatycznej Wimshursta, tj. po jej napędzeniu zgodnie z opisem w punkcie 5C, nie powinno być możliwe osiągnięcie szybkości wirowania wyższej od (n) ponieważ dynamo-motor powinien zadziałać jako hamulec. Osiągnięcie takiego regulacyjnego zadziałania dynamo-motoru należy dokonać przez wykorzystanie własnej wynalazczości, pomysłowości, oraz znajomości działania dynamo-motoru wynikającej z dokładnego zapoznania się z treścią niniejszej monografii. Oczywiście chętnie udzielę też odpowiednich dodatkowych rad i wskazówek.

#10. Uzupelnienie swego agregatu o baterię telekinetyczną. Celem jest tutaj zapewnienie, że maszyna ta telekinetycznie generuje energię elektryczną i w ten sposób dostarcza nam prądu o częstotliwości równej $f=en=50$ [Hz]. W tym celu do już posiadanego agregatu dobudować należy obwody baterii telekinetycznej opisanej w podrozdziale K2.3.3. Bateria ta musi być tak wyliczona lub eksperymentalnie dopracowana, aby pracowała na częstotliwości pulsera $f=50$ [Hz]. Po sukcesie w tym ostatnim kroku, otrzymana powinna zostać działająca telekinetyczna influenzmaschine, która zrewolucjonizuje ziemską energetykę.

Na zakończenie niniejszego podrozdziału warto dodać, że perspektywy otwarte w przypadku sukcesu z takim agregatem telekinetycznym są prawie nieograniczone. Z kolei nakłady związane z jego budową i badaniami są stosunkowo niewielkie. Dlaczegoż więc nie spróbować!

K2.4. Baterie telekinetyczne

Kiedy w 1989 roku analizowałem budowę i działanie istniejących wówczas siłowni telekinetycznych, w oczy rzuciło mi się, że wykorzystywały one tylko małą część wytwarzanego przez siebie efektu telekinetycznego. Ponadto, efekt ten wytwarzały one głównie poprzez użycie mało-efektywnego przyspieszenia wywoływanego wirowaniem źródeł pola magnetycznego. Stąd po tym jak dokładnie poznałem działanie efektu telekinetycznego, przyszło mi do głowy, że możliwe jest opracowanie urządzenia jakie znacznie zwiększyłoby wydatek i sprawność telekinetycznego generowania elektryczności. W urządzeniu tym możnaby bowiem wykorzystać znacznie bardziej efektywny sposób przyspieszania pól magnetycznych, dotychczas jednak jeszcze mało poznany. Sposób ten to wytwarzanie impulsowego (pulsującego) pola magnetycznego. Pole takie również bowiem musi powodować wyzwalenie efektu telekinetycznego, jeśli tylko jego pulsowania są pozbawione symetryczności według właściwie dobranej krzywej. (Tj. jeśli pulsowania te są zdesymetryzowane.) Na dodatek działanie takiego urządzenia wcale nie będzie wymagało istnienia ruchomych części. Z kolei

całkowity brak ruchomych części ogromnie uprości jego konstrukcję. Urządzenie to stanie się więc bardzo tanie w produkcji i niezwykle proste w obsłudze. Ponadto nieobecność ruchomych części zapobiegnie zużyciu mechanicznemu tego urządzenia wynikającemu z współdziałania ruchomych części danego urządzenia. Wykorzystanie w nim pulsowań pól magnetycznych powinno również dodatkowo podwyższyć jego efektywność pracy, jako że całkowicie eliminuje ono tarcie mechaniczne.

Dokonując syntezy technicznej wzdłuż powyższej linii myślenia, w 1989 roku wynalazłem i dopracowałem, zaś w 1990 roku opublikowałem w pierwszym wydaniu swoich monografii [6] i [6a], ideę zupełnie nowych urządzeń darmowej energii. Urządzenia te wykorzystywały właśnie pulsujące pole magnetyczne do wyzwalań efektu telekinetycznego. Urządzenia te nazwałem "bateriami telekinetycznymi" albo "ogniwami telekinetycznymi". (Skrótowną historię ich wynalezienia opisałem w podrozdziałach K2.4.3 i A4.) Baterie albo ogniwa telekinetyczne nie mają zawierać żadnych ruchomych części. Ich działanie polegać ma na zastąpieniu ruchu mechanicznego ruchem elektro-magnetycznym (tj. efekt telekinetyczny ma w nich wyzwalany oscylacjami pola magnetycznego i prądu elektrycznego). Stąd **konstrukcja baterii telekinetycznych oparta została na skrzyżowaniu induktora, obwodu drgającego i autotransformatora**, nie zaś na mechanizmie działania dzisiejszego silnika czy generatora.

W czasach kiedy wynalazłem i opublikowałem ideę swojej baterii telekinetycznej, tj. w 1989 roku, nie był mi znany żaden inny badacz na świecie, który prowadziłby badania zgodne z moją linią myślenia. Z upływem jednak czasu, paru takich badaczy udało mi się odnaleźć. Jak jednak wykazały moje analizy ich urządzeń, badaczom tym ciągle było ogromnie daleko do klarownego zrozumienia jak takie urządzenie ma naprawdę działać, czy jaka dokładnie zasada i zjawisko musi być w nim użyta. Nic dziwnego, że prototypy żadnego z tych badaczy nie były w stanie faktycznie zadziałać.

W efekcie różnorodnych analiz i badań, a także w efekcie całego szeregu dziwnych "zbiegów okoliczności" jakie graniczyły z cudami a jakie najwyraźniej starały się mi dopomóc poprzez właściwe ukierunkowanie moich poszukiwań twórczych, z czasem dopracowałem dokładną budowę i zasadę działania wynalezioną przez siebie baterii telekinetycznej. Omówmy ją więc tu w skrócie. W omówieniu tym użyta zostanie wydedukowana teoretycznie, hipotetyczna bateria której budowa i działanie bezpośrednio wynika z mojej dotychczasowej znajomości działania efektu telekinetycznego oraz z zaleceń Konceptu Dipolarnej Grawitacji, a także z analiz technicznych innych niż moja bateria urządzeń telekinetycznych.

K2.4.1. Budowa i działanie baterii telekinetycznej

Wynaleziona przeze mnie **bateria telekinetyczna** faktycznie jest najprostrzym urządzeniem generującym darmową energię elektryczną. Jest więc ona najłatwiejsza do zbudowania i najtańsza do produkcji. Jednocześnie jest ona najbardziej efektywnym z wszelkich urządzeń darmowej energii. Może ona być budowana jako samodzielne urządzenie generujące elektryczność, np. w formie niewielkiego generatora do użycia w każdym mieszkaniu. Może też być wbudowywana do innych urządzeń aby zasilać je w darmową energię. Dlatego moja osobista rekomendacja jest, aby wszyscy badacze pracujący nad urządzeniami darmowej energii koncentrowali się właśnie na jej zbudowaniu.

Ogólna konstrukcja oraz główne podzespoły baterii telekinetycznej mojego wynalazku, pokazane zostały na **rysunku K7**. Urządzenie to składa się z kilku podzespołów funkcjonalnych, które przy odpowiednim wzajemnym połączeniu formują właśnie wspomniane poprzednio skrzyżowanie induktora, obwodu drgającego i autotransformatora, czyli kompletną baterię telekinetyczną. Wymieńmy więc tutaj i przeanalizujmy najważniejsze z podzespołów funkcjonalnych takiej baterii telekinetycznych. Oto one:

#1.Pulser (D) i (Q). Jego zasadniczą funkcją jest wzbudzanie nieustającego ciągu pulsów elektrycznych. Pulsy te podawane są następnie na wejście do baterii telekinetycznej, inicjując w ten sposób oscylacje w całej baterii. Stąd działanie pulsera sprowadza się do bezustannego wytwarzania

pulsującego sygnału elektrycznego o ściśle zdefiniowanej i stałej częstotliwości. Sygnał ten inicjuje działanie baterii i zabezpiecza jej oscylacje elektryczne przed stopniowym zanikiem. W funkcji takiego pulsera użyte może być dowolne urządzenie elektryczne wykorzystujące jakieś zjawisko naturalne które w sposób nieprzerwany dostarczać będzie oscylującego sygnału elektrycznego o stałej częstotliwości. Przykładowo doskonałym pulserem jest e=48 elektrod przedniej tarczy (dc) opisywanej poprzednio telekinetycznej influenztmaschine wirującej z szybkością obrotową $n=62.6$ obr/min, które oddziałują na głowicę (ho). Pulserem może też być np. piezoelektryczność wzbudzana wibracjami telepatycznymi otoczenia jakie opisano w podrozdziale H7.1, geoelektryczność, trybo-elektryczność, elektryczność ze zjawisk elektrochemicznych, itp. Jednak prawdopodobnie najodpowiedniejszym dla baterii telekinetycznych będzie urządzenie pulsera wykorzystujące wibracje telepatyczne otoczenia. Pulser taki złożony byłby z dwóch elementów, tj. kwarcowego **generatora wibracji** (Q) i telepatycznej **komory rezonansowej** (D). W zestawie tym kwarcowy generator wibracji ma za zadanie produkowanie jednorodnego ciągu oscylacji elektrycznych o ściśle zdefiniowanej częstości harmonizującej z częstością roboczą całej baterii. Natomiast komora rezonacyjna ma na celu wybranie spośród niezliczonej liczby różnych wibracji, oraz następne wzmocnienie, tych wibracji telepatycznych docierających do pulsera, których częstotliwość jest zgodna z częstotliwością własną generatora wibracji i częstotliwością roboczą całej baterii. Działanie obu tych elementów, tj. generatora wibracji i komory rezonacyjnej, nawzajem się więc uzupełniają, w efekcie końcowym wytwarzając i przekazując do pozostałych podzespołów baterii inicjujący ciąg oscylujących impulsów elektrycznych o ściśle zdefiniowanej (wymaganej) częstości. W zaprezentowanym na rysunku K7 przykładzie baterii telekinetycznej "komorą rezonacyjną" jest dowolna przestrzeń (D) powodująca rezonowanie fali telepatycznej. Natomiast "generatorem wibracji" jest generator piezoelektryczny (Q) - np. kryształ kwarcowy. Generator ten zamienia stojącą falę telepatyczną formowaną przez komorę rezonacyjną, na pulsujący sygnał elektryczny o tej samej częstotliwości. Jak to bowiem opisano w podrozdziale H7.1, wibracje telepatyczne rozprzestrzeniają się nieustannie w przeciw-świecie, podobnie jak różnorodne dźwięki propagują się w naszym świecie. Jeśli więc ustawić odpowiednio dobrany kryształ piezoelektryczny (np. kwarc) w punkcie ogniskowym efektywnie działającej telepatycznej komory rezonacyjnej skupiającej na tym kryształcie wibracje przeciw-materii zgodne z jego częstością własną, wtedy kryształ ten poddawany będzie telekinetycznemu ściskaniu i rozprężaniu w takt tych wibracji. Stąd wytwarzać on musi niezanikające oscylacje elektryczne generowane nieustannie przez dowolnie długi przedział czasu.

Jako komora rezonacyjna użyta może zostać dowolna komora która rezonuje i ogniskuje w jednym punkcie wibracje telepatyczne (najprawdopodobniej najlepsza okaże się piramida egipska o wysokości równej bokowi podstawy). Ponieważ wibracje te dotychczas nie były znane naszej nauce ortodoksyjnej, w literaturze najczęściej opisywane są one pod innymi nazwami, np. tzw. "efektu piramidy" albo **energii piramidy** (nazywane tak ponieważ ich ogniskowanie w piramidach powoduje powszechnie znane następstwa takie jak mumifikację, ostrzenie żyłek, itp.), "orgone", czy "tachionów". W książce [1K2.4] pióra Serge V. King, Ph.D., "Pyramid Energy Handbook", ISBN 0-446-92029-0, strony 34 i 38, podano że "energię piramidy", oprócz czworobocznych piramid które okazują się najlepsze do tego celu, wytwarzają też przykładowo długie tuby metalowe czy piramidy trzystronne (tetrahedron'y). W przykładzie baterii telekinetycznej pokazanym na rysunku K7, jako taka komora rezonacyjna użyta może więc zostać dowolna forma geometryczna łatwa do wykonania i znana ze swej zdolności do rezonowania i ogniskowania wibracji telepatycznych. Przykładowo może nią być piramida omawiana w podrozdziale N2 z czterema dyskami aluminiowymi na jej ściankach bocznych. Oczywiście funkcję tą może wypełniać też wiele innych form. Stąd na rysunku K7 jest ona symbolizowana kształtem kuli aluminiowej z pojedynczym otworkiem dla wlotu fal. W punkcie ogniskowym tej komory umieszczony musi być piezoelektryczny generator pulsów elektrycznych (np. kryształ kwarcowy "Q") na którym skupiane będą rezonujące w tej komorze wibracje telepatyczne.

W tym miejscu warto też zwrócić uwagę na ujawnione w podrozdziale H7.1 podobieństwo fal telepatycznych do fal akustycznych. Z kolei z budowy instrumentów muzycznych doskonale jest

wiadomo, że nie każdy kształt i materiał będzie wytwarzał efektywną komorę rezonansową (to jest właśnie przyczyną dla której tonu skrzypiec włoskiego mistrza Antonio Stradivari'usza (1644-1737) nikt nie potrafi podrobić). Przykładowo od dawna już ustalono iż komory w kształcie sześcianu nie są w stanie uformować "efektu piramidy" (aczkolwiek wydłużone pręty prostopadłościenną są).

W baterii telekinetycznej pulser pełni funkcje podobne do zegara w dzisiejszym komputerze. Dostarcza więc on ciąg pulsacji na jakich działanie całego urządzenia się zasadza. Wyznacza też częstotliwość tego ciągu wibracyjnego, czyli bazę funkcjonalną dla działania całego urządzenia. Znaczenie tej częstotliwości daje się przyrównać do znaczenia cyklu pulsacji w działaniu dzisiejszego komputera. Ponadto pulsacje napięciowe kwarcu (Q) dostarczają też inicjującego sygnału napięciowego od którego zapoczątkowane są potem odchylenia krzywych pulsacji prądu, wprowadzane przez induktorki odchylające (I_1) i (I_2).

#2. **Induktorki odchylające** (I_1) i (I_2). Są one najważniejszymi podzespołami każdej baterii telekinetycznej. To właśnie w nich dokonywane jest telekinetyczne generowanie elektryczności. Generowania tego dokonują one poprzez deformowanie krzywych poszczególnych pulsów prądu elektrycznego, jakie przez nie przepływają dostarczane przez pulser. Z kolei zdeformowane przez nie krzywe pulsów powodują okresowe przyspieszanie i opóźnianie ruchu elektronów, czyli faktycznie wyzwalają efekt telekinetyczny. W baterii telekinetycznej istnieć muszą dwa induktorki, tj. odrębny induktorek (I_1) dla wznoszącej się części krzywej pulsacji, oraz odrębny induktorek (I_2) dla opadającej części krzywej pulsacji. Kluczem do pracy ich obu jest fakt, że **induktorki odchylające uformowane są poprzez nawinięcie cewek na magnesy stałe**. Rezultatem tego nawinięcia jest więc, że pulsujący prąd elektryczny dostarczany z pulsera i przepływający przez te induktorki, deformowany jest w nich w sposób jaki nadaje mu zdolność do wytwarzania jednokierunkowo-działającego efektu telekinetycznego (patrz też opisy z podrozdziałów K2.2 i K2.3). Rezultat ten z kolei powoduje, że prąd przepływający w każdym zwoju induktorka indukuje telekinetycznie w następnych zwojach tego samego induktorka prąd silniejszy od siebie, itp. W następstwie takiego działania induktorki dodają dodatkowej energii do energii pulsów elektrycznych jakie przez nie początkowo przepływają. Jeśli więc umieszczone one zostaną w obwodzie rezonatora, narastająco generować one będą w tym rezonatorze samopodtrzymujące się oscylacje elektryczne. Czyli telekinetycznie generować one w nim będą powstawanie narastającego prądu zmiennego. Warto tu odnotować, że jeden z obu induktorów wytwarza efekt telekinetyczny generujący dodatkowy prąd elektryczny w narastającej fazie każdej oscylacji rezonatora, drugi zaś - w fazie opadającej. Zależnie od kierunku nawinięcia zwojów w induktorkach w stosunku do polaryzacji magnesów, oraz sposobu ich podłączenia do obu obwodów rezonatora, narastającym lub opadającym induktorkiem może być zarówno (I_1) jak i (I_2). Przy błędnym podłączeniu lub nawinięciu, możliwe jest też, że oba te induktory równocześnie będą starały się służyć jako narastające lub jako opadające, niwelując w ten sposób nawzajem efekty swego działania.

Kluczem do pracy induktorków odchylających (I_1) i (I_2) jest fakt, iż każdy z nich jest nawinięty odwrotnie - tj. jeden zwojami lewoskrętnymi, drugi zaś zwojami prawoskrętnymi. Efektem tego nawinięcia jest, iż oscylujące pole magnetyczne formowane przez prąd elektryczny jaki cyklicznie przepływa do przodu i z powrotem przez te induktorki, deformowane jest w sposób niezbalansowany. Powodem tego deformowania jest model elektronów jako wirów przeciw-materii, opisywany w podrozdziale H5.1 niniejszej monografii i w podrozdziale L5.1 monografii [8]. Elektrony te podczas swojego ruchu wzdłuż przewodnika zawsze ustawiają swoje osie wirowania dokładnie w kierunku ruchu. Z powodu zaś tego ich ustawienia, elektrony/wiry przepływające w danym kierunku przez cewkę nawiniętą prawoskrętnie oddziałują z polem magnesików dokładnie odwrotnie niż elektrony/wiry przepływające w tym samym kierunku przez cewkę nawiniętą lewoskrętnie. Wynik jest taki, że zależnie od kierunku wzajemnego przepływu przeciw-materii/pola-magnetycznego przez dany magnesik oraz w elektronach/wirach, prąd w cewce jest albo wzmacniany, albo też osłabiany. To z kolei spowoduje, że krzywe przepływu prądu w obu cewkach ulegną jednostronnemu, czyli niezbalansowanemu, zdeformowaniu. Z kolei to niezbalansowane deformowanie własnego pola cewek nadaje mu zdolność do wytwarzania jednokierunkowo-działającego efektu telekinetycznego (patrz też opisy z podrozdziału

K2.2). Cechą tego niezbalansowanego efektu jest, że wymusza on ruch wolnych elektronów przewodnika w jednym kierunku. Wynik jest taki, że efekt telekinetyczny powoduje kumulacyjny wzrost mocy prądu, pozwalając obu induktorkom wytworzyć wystarczającą ilość energii elektrycznej aby zaspokoić nią całe zużycie energii przez pracującą baterię telekinetyczną. Oczywiście, ponieważ oscylujące prądy przepływają przez te induktorki w obu kierunkach, wskazane jest aby napór telekinetyczny wytwarzany był także w obu kierunkach. Dlatego istnieje zapotrzebowanie na dwa takie induktorki, mianowicie na (I_1) i (I_2), każdy z których nawinięty jest w odwrotnym kierunku, tak że każdy z nich wytwarza efekt telekinetyczny w odmiennej połowie cyklu oscylacji prądu.

Doskonalej demonstracji wyników działania induktorków odchylających dostarczają gitary elektryczne. Gitary takie używają magnesików z nawiniętymi na nie cewkami, czyli właśnie opisywanych tutaj induktorków, dla wzbogacania barwy wytwarzanych przez siebie dźwięków. Jak się też okazuje, po przepłynięciu przez owe induktorki, dźwięk danej gitary elektrycznej nabiera zupełnie innej barwy. To zaś oznacza, że sygnały elektryczne przepływające przez takie induktorki faktycznie doświadczają zdeformowania.

#3. **Rezonator (R)**. Rezonator to po prostu elektryczny obwód oscylacyjny wbudowany w baterię telekinetyczną. Faktycznie to jest on "bijącym sercem" baterii telekinetycznej. Wypełnia on w niej kilka istotnych funkcji. Najważniejsza z nich jest funkcja dynamicznego sumatora małych porcji energii. Polega ona na dodawaniu do siebie małych porcji energii, oraz na stopniowym wiązaniu (akumulowaniu) tej energii w dynamicznych oscylacjach elektrycznych.

Aby tu wyjaśnić na czym polega owo dynamiczne sumowanie energii generowanej przez daną baterię telekinetyczną, przypomnijmy sobie z poprzednich opisów, że induktorki (I_1) i (I_2) generują energię elektryczną w formie długiego ciągu maleńkich jej przyrostów. Bateria musi więc posiadać jakiś dodatkowy podzespół, który będzie przechwytywał owe małe przyrosty energii, dodawał je do siebie, oraz udostępniał je potem użytkownikowi jako sumaryczny przepływ energii elektrycznej. Rolę takiego zespołu sumującego energię, wypełniają właśnie obwody drgające. Aby obrazowo zilustrować zdolność ruchu oscylacyjnego do przechwytywania i do sumowania razem małych porcji energii generowanych w baterii przez induktorki (I_1) i (I_2), wysoce użyteczne jest użycie przykładu podnoszenia dziecka w powietrze. Jeśli podnoszenie owo dokonywane jest w całości z użyciem tylko ruchu ciągłego, wówczas całość potrzebnej energii musi zostać dostarczona w pojedynczej porcji. Stąd, aby podnieść takie dziecko z pomocą ruchu ciągłego, ogromnie mocny atleta będzie wymagany. Jeśli jednak użyjemy do tego celu ruchu oscylacyjnego, dla przykładu poprzez posadzenie owego dziecka na huśtawce, wówczas ten sam wynik może zostać osiągnięty stopniowo. Dlatego ktoś tak słaby jak inne dziecko, jest w stanie dostarczyć wymaganej energii do owej huśtawki w małych porcjach. Dzieje się tak ponieważ ruch oscylacyjny pozwala huśtawce na przechwytywanie energii wolno i stopniowo, w małych porcjach, poprzez długo okres czasu. Stąd jeśli ktoś popycha huśtawkę jedynie nieznacznie, jednak bez przerwy, wynik końcowy jest również taki, że dziecko wyniesione zostanie wysoko w powietrze. Owo więc dziecko na huśtawce będzie dodawało do siebie i akumulowało dynamicznie w swych wahaniami energię poszczególnych popchnięć. W sumie, w miarę upływu czasu będzie ono posiadało coraz większą energię całkowitą. Tą energię całkowitą będzie potem mogło dostarczyć odbiorcy za jednym zamachem, np. podczas miażdżącego uderzenia kogoś, kto nieopatrznie podejdzie do huśtawki. W podobny sposób jak owo dziecko, rezonator z baterii telekinetycznej również dynamicznie sumuje i gromadzi małe porcje energii nieustannie podawane do niego przez induktorki (I_1) i (I_2).

Niezależnie od funkcji dynamicznego sumatora energii, rezonator (R) wypełnia też kilka innych funkcji. Owe inne funkcje, to zapewnianie nieprzerwanego działania baterii, a także formowanie pulsującego prądu elektrycznego który może następnie zostać poddany modyfikowaniu przez pozostałe podzespoły baterii (np. przez induktorki odchylające I_1 i I_2).

W celu zmniejszenia objętości niniejszego opracowania pominięte tu zostaną rozważania teoretyczne, które doprowadziły mnie do sformułowania wymagań stawianych rezonatorom z baterii telekinetycznych. (Rozważania te zamierzam przytoczyć w następnym wydaniu monografii z serii [6].)

Jednak dla zrozumienia działania takiej baterii, będzie ułatwione po wyjaśnieniu na czym wymagania te polegają. Kluczem do zrozumienia wymagań nakładanych na owe rezonatory, jest podstawowa cecha baterii telekinetycznych, która w języku angielskim nazywana jest dobrze dobranym tam słowem "**reciprocation**". Słowo to niezbyt trafnie daje się przetłumaczyć na polski jako naukowy zwrot "przeciwsobność", zaś nieco lepiej nienaukowym słowem "odwzajemnianie" lub "oddawanie". (W dalszych rozważaniach do opisu tego zjawiska używał będę słowo "**przeciwsobność**", aczkolwiek jestem całkowicie świadom iż słowo to nie najlepiej oddaje opisywaną przez nie cechę.) **"Przeciwsobny" obwód oscylacyjny to obwód który posiada zdolność do samo-zainicjowania i samo-podtrzymywania własnych oscylacji za każdym razem gdy został zasilony energią o wymaganym poziomie, nawet jeśli parametry tej energii zakażdym razem są odmiennie.** Aby wyjaśnić innymi słowami, dlaczego przeciwsobny obwód oscylacyjny jest tak doskonały dla pełnienia funkcji rezonatora w baterii telekinetycznej, wystarczy sobie uświadomić, że zadziała on za każdym razem gdy zostanie zasilony jakimikolwiek im pulsami energii. Nie ma dla niego znaczenia jak małe lub jak chaotyczne owe impulsy by nie były. Zawsze taki przeciwsobny obwód oscylujący zamieni je w regularne oscylacje prądu zmiennego.

Aby dany obwód oscylacyjny stał się obwodem przeciwsobnym, musi on wypełniać następujące wymogi (jakie są hierarchicznie powiązane ze sobą): **(1)** posiada co najmniej dwa stopnie swobody (jednak im więcej tych stopni tym lepiej), **(2)** zawiera w sobie co najmniej jeden tzw. "człon odwracalny", oraz **(3)** jego oscylacje są samo-inicjowalne od zera, jeśli obwodowi temu dostarczona zostanie energia.

Obwód oscylacyjny posiadający **dwa stopnie swobody** (po angielsku "two-degrees-of-freedom"), to obwód w którym równocześnie zaistnieć mogą dwa rodzaje odmiennych oscylacji (po angielsku "two-modes-oscillation"). Przykładowo, huśtawka z metalowym ramieniem i łożyskami kulkowymi posiada jedynie jeden stopień swobody, ponieważ może jedynie oscylować do przodu i do tyłu. Natomiast śmigło-podobne źdźbło sprężystej trawy posiada już dwa stopnie swobody. Źdźbło to bowiem pod wpływem stałego wiatru utrzymuje stan nieustannego wibrowania aż w dwóch kierunkach równocześnie - np. waha się do przodu i tyłu oraz skręca się w prawo i lewo wokół swojej osi. W ten sposób stały wiatr powoduje jego nieustanne buczenie (zapewne czytelnik kiedyś w życiu zaobserwował to interesujące zjawisko). Dwa stopnie swobody miałyby też jakiś wahacz doczepiony do siedzenia huśtawki i stąd wahający się równocześnie na dwa sposoby (tj. posiadający swoje własne wahania a jednocześnie huśtając się wraz z całą huśtawką).

Człon odwracalny to pojedynczy podzespół lub urządzenie składowe danego obwodu przeciwsobnego, w którym zjawisko reprezentujące transformacje energii danych oscylacji może przebiegać aż w obu kierunkach bez konieczności adaptacji technicznej czy zmiany sterowania, tak jak następuje to np. w sprężynie która zależnie od potrzeby transformuje ruch na siłę sprężystości lub siłę sprężystości na ruch. Przykładami członów odwracalnych są następujące specjalnie skonstruowane pojedyncze urządzenia, które bez jakiegokolwiek adaptacji w określonych sytuacjach mogą być użyte jako: generatory elektryczności lub silniki elektryczne, pompy hydrauliczne lub silniki hydrauliczne, termoogniwa lub grzałki elektryczne, głośniki lub mikrofony, itp.

W końcu warunek, aby dany system oscylujący wykazywał też **samo-inicjowalność** od zera, polega na tym, że dany przeciwsobny układ oscylujący posiada zdolność samoistnego wprowadzenia się w ruch oscylacyjny jeśli tylko przyłożona do niego zostaje owa stała siła wymuszająca. W poprzednim przykładzie przeciwsobnej huśtawki ze skrzydłem, owa samo-inicjowalność wystąpiłaby, gdy po każdym okresie bezwietrznym przy którym huśtawka pozostawałaby nieruchoma, w przypadku rozpoczęcia wiania wiatru huśtawka ta sama wprawiała się w ruch oscylacyjny, tj. bez potrzeby aby ktoś zewnętrzny nadał jej pierwszego wahanicia. Natomiast naturalnym przykładem układu oscylującego posiadającego tą właśnie cechę są niektóre sprężyste źdźbła trawy które w przypadku zawiania wiatru zwykle same wprowadzają się w stan wibrowania. Do powyższego warto tutaj też dodać, że wszystkie wymienione tutaj atrybuty są hierarchicznie powiązane nawzajem ze sobą. I tak aby jakiś układ oscylacyjny był przeciwsobny, najpierw musi posiadać co najmniej dwa stopnie swobody, oraz

obejmować sobą co najmniej jeden człon odwracalny. Z kolei aby jakiś układ oscylujący był samoinicjujalny, najpierw musi on być przeciwsobny.

Należy tu podkreślić, że tylko bardzo nieliczne systemy oscylacyjne posiadają zdolność "**przeciwsobności**". Przykładowo zwykła huśtawka jej nie posiada, jako że wiatr o stałej sile nie jest w stanie spowodować utrzymywanie się jej wahań. Specjalnie skonstruowane obwody drgające które są zdolne do takiej "przeciwsobności" muszą być obwodami o co najmniej dwóch stopniach swobody. Ponadto jednym z ich członów musi być właśnie "członem odwracalnym" - patrz przykłady poniżej (np. silnik parowy). Czytelnik łatwo może zrozumieć co mam tu na myśli, jeśli rozważy skonstruowanie hipotetycznego mechanizmu dodanego do siedzenia huśtawki, który powodowałby że jakiś rodzaj skrzydła zawsze ustawiany byłby swą największą powierzchnią gdy huśtawka porusza się z wiatrem, oraz swoją najmniejszą powierzchnią gdy ta sama huśtawka waha się pod wiatr. Ponieważ ten dodatkowy mechanizm musiałby wykonywać ruchy oscylacyjne odmiennego typu od ruchów samej huśtawki, a jednocześnie jego cykl działania musiałby być ściśle zsynchronizowany jakimś urządzeniem z cyklem huśtawki, dodawałby on drugi stopień swobody całemu zestawowi (tj. huśtawce z owym mechanizmem). Jednocześnie mechanizm ów byłby "członem odwracalnym", bowiem przepływ wiatru powodowałby jego ruch, zaś jego ruch byłby w stanie zaindukować powstanie wiatru. Zestaw składający się z tej huśtawki i takiego dodatkowego mechanizmu odwracalnego posiadałby więc zdolność do "przeciwsobności" bowiem pod wpływem wiatru o stałej sile bezustannie kontynuowałby swoje wahania.

Pomimo użycia być może nieco odstrasającego terminu "przeciwsobność", samo zjawisko jakie termin ten sobą reprezentuje jest czytelnikowi zapewne doskonale znane. Zjawisko to jest bowiem stosowane wszędzie tam gdzie jakiś przepływ stały musi zostać zamieniony na ruch oscylacyjny. Najlepszym jego mechanicznym przykładem jest tłokowy silnik parowy. W silniku takim stały nacisk pary (ciśnienie i przepływ) zamieniany jest na ruch oscylacyjny jego tłoka. Silnik parowy reprezentuje więc sobą właśnie urządzenie które odznacza się cechą "przeciwsobności". Ponadto silnik taki posiada także aż dwa stopnie swobody. (Tj. oprócz tłoka oscyluje w nim także rozdzielnik pary, który we właściwych momentach czasu otwiera i zamyka zawory wlotowe i wylotowe z właściwej strony tłoka. Stąd tłok i ów rozdzielnik oscylują zsynchronizowane razem, formując układ oscylujący z dwoma stopniami swobody.)

Innym mechanicznym przykładem zrealizowania zasady przeciwsobności są silniki jakie zamieniają stałą różnicę temperatur na ruch oscylacyjny (który z kolei zamieniany jest na ruch obrotowy). Wynalezione zostały aż dwa takie silniki. Są to: tzw. silnik stirlinga (wynaleziony w latach 1816 do 1840 przez szkockiego kaznodzieję, Robert'a Stirling'a), oraz silnik ericsson'a (wynaleziony w 1833 roku przez Amerykanina szwedzkiego pochodzenia, John'a Ericsson'a). Z kolei przykładem urządzenia elektronicznego odznaczającego się "przeciwsobnością" jest tzw. "oscylator kryształkowy" (po angielsku "crystal oscillator") czasami też nazywany oscylatorem kwarcowym. Jego najpowszechniej spotykane zastosowanie następuje w kwarcowych zegarkach na rękę. Jeśli do takiego oscylatora przyłoży się stały prąd zasilania, np. baterię, wtedy przetworzy on ten prąd stały na strumień oscylacji elektrycznych, które np. w zegarkach mogą być miernikiem upływu czasu.

Jeśli rozważyć źródło zjawiska "przeciwsobności", wtedy okazuje się że wpadają w niego wszystkie układy oscylujące które jako jeden ze swoich składników posiadają jakiś człon odwracalny, tj. człon który to samo zjawisko transformuje w dwóch kierunkach. Przykładowo w silniku parowym członem odwracalnym jest układ tłoka z cylindrem, który jest w stanie pracować zarówno jako silnik (tj. pobierać przepływ medium/pary a odprowadzać moc mechaniczną), a także i jako pompa (tj. pobierać moc mechaniczną a odprowadzać przepływ jakiegoś medium). W przeciwsobnych układach elektronicznych, członem odwracalnym jest zwykle kryształ wykazujący efekt piezoelektryczny. Efekt taki również bowiem działa w dwóch kierunkach, tj. jeśli wykazujący go kryształ ściśnięty jest siłą zewnętrzną wtedy wytworzy on impuls prądu elektrycznego (co wykorzystywane jest np. w zapalniczkach piezoelektrycznych), natomiast jeśli przyłoży się do niego zewnętrzny impuls prądu elektrycznego wtedy kryształ ulegnie samoistnemu skurczeniu (co wykorzystuje się np. w

piezoelektrycznych wytwornikach ultradźwięków). Oczywiście istnieje znacznie więcej podzespołów elektronicznych niż tylko kryształ piezoelektryczny, które cechują się odwracalnością zachodzących w nich zjawisk, stąd mogą służyć jako człony odwracalne przeciwsobnych układów oscylujących. Aby podać tutaj jakieś przykłady, to należą do nich: zwykły kondensator elektryczny, cewka indukcyjna, niektóre słuchawki jakie mogą też pracować jako mikrofony, itp.

Oczywiście nie wszystkie oscylacyjne układy przeciwsobne muszą być też układami samo-inicjującymi. Przykładowo pojedynczy silnik parowy jest urządzeniem przeciwsobnym, jednak nie jest urządzeniem samo-inicjującym się. Jeśli bowiem jego tłok przypadkowo stanie w tzw. "punkcie martwym" wtedy bez względu na to jak wiele pary i pod jak dużym ciśnieniem by mu się nie podało, silnik ten i tak sam nie ruszy. Jeśli jednak co najmniej dwa takie silniki parowe połączy się ze sobą w sposób równoległy z wzajemnym przesunięciem fazowym wynoszącym 90 stopni, wtedy nagle takie połączenie staje się już samo-inicjujące. Jeśli bowiem nawet jeden z jego tłoków znajduje się w punkcie martwym, wtedy ciągle drugi z tłoków będzie w stanie sam ruszyć do przodu. Z tego właśnie powodu lokomotywy parowe zawsze posiadają co najmniej dwa nawzajem przesunięte fazowo tłoki pomieszczone po obu ich stronach i połączone wzajemnie ze sobą za pośrednictwem pary sprzężonych kół nabitych na osie. Posiadanie tych dwóch tłoków pozwala im bowiem aby same ruszyły po każdym włączeniu dopływu pary. Owa idea lokomotywy wskazuje zresztą na czym polega formowanie takich przeciwsobnych układów samo-inicjujących. Aby bowiem dany przeciwsobny układ oscylujący przekształcić w układ samo-inicjujący, wystarczy połączyć ze sobą w sposób równoległy co najmniej dwie jego jednostki wzajemnie przesunięte fazowo o kąt 90 stopni. Oczywiście, im więcej jednostek tak się połączy, oraz im większe zróżnicowanie ich przesunięć fazowych, tym ich zdolność samo-inicjująca będzie wyższa (z tego właśnie powodu samochody o wielu tłokach współpracujących z tym samym wałem korbowym który wymusza ich wzajemne przesunięcie fazowe zapalają się wielokrotnie łatwiej niż samochody lub motocykle jednotłokowe). Aby więc układ elektroniczny nabył zdolności samo-inicjujących, koniecznym jest by jego elementy piezoelektryczne połączone były ze sobą równoległe z wzajemnymi przesunięciami fazowymi (przesunięcie fazowe w kryształach piezoelektrycznych uzyskuje się poprzez przyłożenie do nich napięcia wzdłuż odmiennego kierunku krystalograficznego). W przypadku tuby (T) opisywanej w tym podrozdziale, efekt ten uzyskuje się poprzez wsypanie do niej wielu ziarenek soli, które pomieszczone są pod różnymi i przypadkowymi kątami względem rtęci dostarczającej do nich prądu.

Do powyższego warto też dodać, że dosłownie każdy samo-inicjujący układ przeciwsobny może zostać użyty do wytwarzania tzw. "darmowej energii". Wszystko co w tym celu jest potrzebne to znaleźć dla danego układu jakieś naturalne i możliwie niewyczerpane źródło przepływu jaki powoduje jego zadziałanie. Niestety większość takich przepływów które posiadają potencjał do spowodowania zadziałania mechanicznych układów przeciwsobnych jest wysoce zawodna i działająca w sposób przerywany (np. rozważ: wiatr, spływ wody, fale wodne, promieniowanie słoneczne, ciepło geotermiczne, itp.). Dopiero układy elektroniczne, które są w stanie wykorzystać zjawisko telekinezy czyli odwrotności tarcia, uzyskują dostęp do Nielimitowanych źródeł energii. Stąd po zbudowaniu baterii telekinetycznych, ich wydajność energetyczna nie będzie niczym ograniczana.

Skoro wyjaśnione tutaj zostało czym jest zjawisko przeciwsobności, oraz jakie wymogi nakładane są na układ drgający użyty w funkcji rezonatora baterii telekinetycznej, ostatnią informacją jaka nam brakuje to znajomość jakiegoś podzespołu elektronicznego który spełniałby podane poprzednio wymogi (tj. wymóg (1) co najmniej dwóch stopni swobody, wymóg (2) zawierania członu odwracalnego, oraz wymóg (3) samo-inicjujowości). Otóż podzespołem takim jest właśnie tuba (T) omawiana w tym podrozdziale, a przyjmująca formę rurki próżniowej wypełnionej licznymi kryształkami soli poorlyntowanymi względem siebie przypadkowo, oraz zalanej przewodzącą prąd rtęcią. Kryształki soli są zdolne do formowania odwracalnego efektu piezoelektrycznego, zaś oblewająca je rtęć dostarcza im napięcia zewnętrznego przyłożonego do elektrod tuby. Stąd tuba taka działa m.in. jako swoisty wieloczęstościowy samo-inicjujący się "oscylator kryształkowy".

Wiedząc, że tuba próżniowa (T), wypełniona solą i ręcą, spełnia warunki (1), (2), (3) i (4) powyżej, obecnie możemy więc wprowadzić początkowy koncept baterii telekinetycznej. Koncept ten pokazany został na rysunku K7. Zawiera on "**rezonator ilustrujący**" (R), który wprawdzie nie jest jeszcze sprawdzony w działaniu, niemniej teoretycznie rzecz biorąc powinien się nadawać do spowodowania zadziałania tej baterii. Składa się on z tuby (T), spełniającej w nim funkcję omówionego powyżej przeciwosobnika (po angielsku: "reciprocator"). W przykładzie baterii zilustrowanej na rysunku K7, rezonator składa się więc jakby z dwóch oddzielnych podzespołów, tj. zwykłego obwodu oscylacyjnego (R), oraz równolegle podłączonego do niego przeciwosobnika (T). Jak dokładnie rezonator ten zachowa się w czasie eksperymentów, przyszli budowniczości opisującej tu baterii telekinetycznej muszą dopiero ustalić. Prawdopodobnie ciągle wymagał on będzie jakichś niewielkich udoskonaleń i dostrojenia. Niemniej na wypracowywaniu takich udoskonaleń polega wszakże każde budowanie prototypów. Oczywiście będę kontynuował swoje przemyślenia i badania na jego temat, zaś ich wyniki przedstawię w swoich przyszłych publikacjach.

Na obwód oscylacyjny "rezonatora" (R) z rysunku K7 składają się też dwie typowe cechy obwodów oscylacyjnych, tj. indukcyjność (I) i pojemność (C). Są one odpowiednio połączone z sobą oraz z resztą podzespołów baterii. Indukcyjności dostarcza każde uzwojenie na rysunku K7 oznaczone symbolem (I) - np. induktorki odchylające (I_1) i (I_2). Natomiast wymaganej pojemności dostarczają kondensatory tego rezonatora oznaczone symbolami (C).

#4. **Tuba** (T) albo przeciwosobnik (po angielsku "reciprocator"). Jest to urządzenie dosyć unikalne dla baterii telekinetycznej. (Występuje ono także w telekinetycznej influenzzmaschine w której bateria telekinetyczna stanowi najważniejszy podzespół - patrz rysunki K4-K6.) Wypełnia ono cały szereg różnorodnych funkcji, stając się jednym z najważniejszych a zarazem też jednym z najbardziej niezbędnych podzespołów tej baterii. Najbardziej istotną funkcją owej tuby (T), jest że nadaje ona baterii owej cechy "przeciwosobności", jaką omówiłem już poprzednio podczas prezentowania działania rezonatora (R). Druga co do ważności funkcja to dostarczanie baterii inercji elektrycznej. Inne funkcje tuby (T) polegają na nadawaniu porządku i ukierunkowania przepływającemu przez baterię prądowi. Uporządkowanie to i kierunek uzyskane zostają dzięki działaniu tuby w charakterze jakby podatnego na zmiany prostownika. Z kolei charakter prostownika tuba ta nabiera w rezultacie przepuszczenia przez jej oś centralną uporządkowanego pola magnetycznego pochodzącego od luźnej spirali uzwojeń nawiniętej wzdłuż jej powierzchni. Jeszcze inna jej funkcja polega na spiętrzaniu napięcia baterii, aż osiągnie ono wymagany poziom. Kolejna na "upuszczaniu" nadmiaru produkowanej elektryczności. W baterii telekinetycznej tuba jest więc wielozadaniowym podzespołem zdolnym do działania jako multiplikator stopni swobody, odchylacz napięciowy, zaporą która utrzymuje (reguluje) napięcie na wymaganym poziomie i bocznikuje (upuszcza) nadmiar produkowanej elektryczności, itp. Wszystko to z kolei (tj. ukierunkowany przepływ prądu, stabilne napięcie, itp.) w efekcie końcowym zapewnia wystąpienie w obwodach baterii wielu pożądanых zjawisk, które owocują dysocjacją ładunków elektrycznych i generowaniem prądu o wymaganej mocy. Przykładem takich zjawisk jest odchylanie zdeformowanych pulsacji prądu wprowadzanych przez induktorki (I_1) i (I_2) w obu kierunkach od bazy napięciowej, czy kierowanie do cewki autotransformatora (A) wymaganej mocy elektrycznej która następnie może zostać spożytkowana przez jej użytkownika.

Najważniejsze z przeznaczeń tuby (T), które wymaga tutaj specjalnego podkreślenia, sprowadza się do wypełniania przez nią w baterii telekinetycznej owej funkcji zwrotnej przystawki rezonacyjnej powodującej opisane poprzednio zjawisko zwane tu "**przeciwosobnością**" (po angielsku "reciprocation" – stąd się bierze angielska nazwa dla tej tuby "reciprocator"). Szczególna budowa i działanie tuby dodają więc oscylacjom prądu z baterii telekinetycznej owych wymaganych dodatkowych stopni swobody.

Drugim co do ważności przeznaczeniem tuby (T) jest dostarczenie rezonatorowi wymaganej inercji elektrycznej. Funkcja ta bazuje na świecących (pobudzonych) jonach rtęci i soli. Jak to bowiem wyjaśniam już od dawna w swoich publikacjach (np. patrz podrozdział D4 monografii [5/3]) bateria telekinetyczna opisana w niniejszym podrozdziale, komora oscylacyjna opisana w rozdziale C,

piramida telepatyczna opisana w podrozdziale N2, a także częściowo i telekinetyczna influenzmaschine opisana w podrozdziale K2.3.3, wszystkie one należą do nowej grupy urządzeń jakie nazywam "**rezonatorami magnetycznymi**". Rezonatory magnetyczne w sensie zasady działania stanowią lustrzane odbicie "elektrycznych obwodów drgających" używanych już od dawna w urządzeniach elektronicznych oraz w telekomunikacji. Podobnie jak elektryczne obwody drgające muszą składać się co najmniej z dwóch składowych, tj. pojemności elektrycznej "C", oraz inercji magnetycznej "L" (zwanej też indukcyjnością), również rezonatory magnetyczne muszą zawierać co najmniej dwie składowe aby zadziałały, tj. inercję elektryczną "J" oraz pojemność magnetyczną "P". Oczywiście na dodatek do tych dwóch "lustrzanych" składowych, obie grupy urządzeń, tj. zarówno rezonatory magnetyczne jak i elektryczne obwody drgające zawierały będą również oporność elektryczną "R". Świecące się (wzbudzone) jony rtęci i soli z tuby (T) właśnie dostarczają omawianemu tutaj rezonatorowi magnetycznemu wymaganej inercji elektrycznej "J". Natomiast pojemności magnetycznej "P" dostarczają mu specjalnej konstrukcji induktorki (I_1) i (I_2).

Teoretycznie rzecz biorąc, w funkcji omawianej tu tuby (T) bateria telekinetyczna mogłaby także używać jakiegoś innego urządzenia (lub zestaw urządzeń) budowane dla wypełniania tej funkcji. Wszystko co w tym celu potrzebne, to aby urządzeniu temu nadać zdolność do wypełniania zadań powierzonych tej tubie. W przyszłości więc zapewne budowane będą puste w środku baterie telekinetyczne, podobne do baterii opisanej w podrozdziale T4, w których funkcje tuby realizowane będą przez jakieś półprzewodnikowe podzespoły laminowane. Jednakże jeśli zastosuje się w niej rozwiązanie bazujące na mieszaninie soli i rtęci wydzielającej fluorescencyjne światło - jak to opisano poniżej, wtedy nałożone na nią przeznaczenie uzyskiwane zostaje w najprostszy możliwy sposób.

#5. Kondensator (C). Gromadzi on w sobie energię elektryczną generowaną przez baterię telekinetyczną. W telekinetycznej influenzmaschine opisanej w podrozdziale K2.3.3, funkcję tego kondensatora wypełniają aż dwa odrębne kondensatory, na rysunku K6 oznaczone jako (L-) i (L+).

#6. Autotransformator lub transformator (A). Dostosowuje on napięcie do wymagań użytkownika oraz dostarcza kolektora wyjściowego (W) dla odbiorcy produkowanego prądu.

* * *

Każdy z opisanych powyżej podzespołów baterii telekinetycznej jest na tyle prosty, że wykonany on może zostać "kuchennym sposobem" przez większość zainteresowanych hobbystów. Aluminiowa komora rezonansowa (D) może być wykonana (lub zakupiona) w dowolnym kształcie znanym z wytwarzania "energii piramidy" wspomnianej poprzednio. Funkcją tej komory polega na skupianiu w jej punkcie ogniskowym (na umieszczonym tam kryształ kwarcowy - Q) fal wibracji przeciw-materii, jakie w podrozdziale H7.1 nazywane są falami telepatycznymi. W sensie funkcjonalnym komora rezonansowa jest więc skrzyżowaniem soczewki akustycznej z tzw. "czarną dziurą" znaną z optyki (tj. pustą komorą z jednym niewielkim otworem jaka wyłapuje wpadające przez ten otwór fale). Uzwojenia autotransformatora lub transformatora (A) mogą być zwykłe spirale z drutu miedzianego nawinięte na jakimś rdzeniu. Każdy z induktorków (I_1) i (I_2) zawiera jeden sztabkowy lub podkowiasty magnes stały z nawiniętymi na niego zwojami zaizolowanego drutu miedzianego. Tuba (T) to niewielka fiolka próżniowa wypełniona w połowie zwykłą solą kuchenną, w połowie zaś rtęcią. Do materiału czynnego tej tuby (tj. mieszaniny soli z rtęcią) dotykają dwie elektrody, zaś wzdłuż jej zewnętrznej powierzchni nawinięta jest luźna spirala z drutu oporowego (np. drutu używanego w grzałkach elektrycznych). Piezoelektryczny kryształ kwarcowy (Q) jest zwykłym kryształem używanym np. w elektronice. Tyle tylko iż jego częstość musi zostać odpowiednio dobrana tak jak to będzie opisane poniżej. Bez trudności powinien on więc być nabywalny w sklepach z częściami radiowymi.

Działanie opisywanej tu baterii telekinetycznej mojego wynalazku, wyjaśnione w znacznym uproszczeniu, jest następujące – patrz rysunek K7. Przypadkowe wibracje przeciw-materii (np. dowolny "hałas telepatyczny" opisywany w podrozdziale H7.1) wpadają do komory rezonansowej przez jej otwór wlotowy. Te z nich jakich częstość pokrywa się w częstością tej komory, odbijane są i

ogniskowane na kryształach kwarcowych (Q). Ponieważ częstość drgań własnych tego kryształu jest tak dobrana aby zgodna była z częstością ogniskowanej na nim fali telepatycznej, w efekcie tego ogniskowania duplikat przeciw-materialny tego kryształu wpada więc w wibracje, podobnie jak dowolna membrana z naszego świata wibrowałaby w takt działających na nią fal akustycznych (patrz podrozdział H7.1). Z kolei wibracje duplikatu przeciw-materialnego tego kryształu przenoszą się na jego część materialną, powodując że cały kryształ poddawany zostaje wibracyjnym naciskom i rozprężeniom. Wiadomo zaś, że jak każdy kwarc, kryształ ten musi wykazywać własności piezoelektryczne; tzn. poddanie go wibracyjnym naciskom i odprężeniom wytworzy na jego elektrodach ładunki elektryczne oscylujące w takt jego wibracji. Stąd kryształ ten działa jako pulser, który nieustannie zasila rezonator (R) w strumień elektrycznych pulsów. Ponieważ częstość tych oscylacji kwarcu jest zgodną z częstością głównego obwodu rezonatora (R), wytwarzane przez kryształ (Q) ładunki elektryczne stopniowo akumulują się w obwodach oscylacyjnych baterii charakteryzujących się opisaną uprzednio "przeciwsobnością", powodując narastanie w nich oscylacji elektrycznych. Oscylacje te rezonują od obwodu rezonatora (R) do autotransformatora lub transformatora (A) i z powrotem. W normalnym przypadku oporność wewnętrzna owych obwodów baterii szybko rozproszyłaby energię oscylacji wytwarzanych przez kryształ (Q), uniemożliwiając w ten sposób przekroczenie przez prąd owych oscylacji, określonego i to niezbyt wysokiego poziomu (najprawdopodobniej niewykrywalnego dla naszych instrumentów). Jednak deformacje krzywych tych oscylacji wprowadzane przez induktorki (I_1) i (I_2) wywołują niesymetrycznie działające impulsy efektu telekinetycznego. Impulsy te we właściwych momentach czasowych dodają energii do tych oscylacji. Owe dodawanie energii możnaby przyrównać do serii lekkich popchnięć jakie w odpowiednio dobranych momentach czasowych ktoś wprowadza do już wahającej się huśtawki. W efekcie więc końcowym, zapoczątkowane przez kryształ (Q) oscylacje rezonatora (R) są w nim podtrzymywane i telekinetycznie wzmacniane przez induktorki (I_1) i (I_2) współpracujące z obwodami autotransformatora (A), wytwarzając narastający prąd pulsujący jaki wykorzystany może następnie zostać przez urządzenie podłączone do opisywanej tu baterii poprzez wyjście (W).

Rezultatem opisanego tu działania baterii telekinetycznej jest, że wytwarza ona w sobie szybko-zmienny prąd elektryczny. Pracuje więc jako efektywna bateria prądu zmiennego. Po odpowiednim rozpracowaniu technicznym (np. generowaniu prądu o 50 Hz i 220 V, czy odpowiednim zwiększeniu produkowanej mocy) bateria ta może zostać wykorzystana do zaopatrywania w zmienny prąd elektryczny dowolnych odbiorców, takich jak gospodarstwa domowe, urządzenia techniczne, urządzenia grzewcze, środki transportowe (np. samochody), itp. Z dostępnych obecnie danych można wnioskować, że bateria taka o wymiarze około pół metra powinna dostarczyć wystarczająco prądu aby całkowicie zaspokoić wszelkie potrzeby energetyczne domku jednorodzinnego, czy zasilić w wymaganą energię napęd niewielkiego samochodu.

Na zakończenie należy podkreślić, że omówione w tym podrozdziale uformowanie obwodów baterii telekinetycznej nakłada na jej poprawne działanie cały szereg wymagań operacyjnych. Najważniejszym z nich jest, że częstości własne wszystkich podzespołów tej baterii muszą spełniać warunek harmonicznego. Oznacza to, że przykładowo częstość własna drgań obwodu rezonatora (R) musi być albo wielokrotnością albo też równa częstości kryształu kwarcowego (Q). Częstość drgań kwarcu (Q) powinna też być zgodna z częstością stojącej fali telepatycznej formowanej we wnętrzu komory rezonacyjnej (D). W końcu częstość i parametry rozbłysku tuby (T) muszą pokrywać się z częstością i parametrami pozostałych obwodów baterii. Innym istotnym wymaganiem operacyjnym tej baterii jest, że stopień telekinetycznego wzmocnienia jej induktorków (I_1) i (I_2) musi przekraczać współczynnik tłumienia w jej obwodach. (Ten stopień telekinetycznego wzmocnienia zależał będzie od liczby zwojów nawiniętych na induktorki, sposobu ich nawinięcia, oraz od siły ich magnesików.) Również jej rezonator (R) musi spełniać opisany poprzednio kompleks wymogów "przeciwsobności". (Zauważ, że wymóg ten obejmuje posiadanie co najmniej dwóch stopni swobody, zawieranie członu odwracalnego, oraz samo-inicjowalność.) W końcu sama komora rezonacyjna (D) musi posiadać kształt który powoduje formowanie stojącej fali telepatycznej - tj. musi ona wytwarzać tzw. "energię piramidy"

opisywaną w [1K2.4]. Ponadto musi ona ogniskować tą falę na kryształ piezoelektrycznym o tej samej co ona częstotliwości własnej.

Teoretyczna analiza charakterystyki użytkowej opisanej tu baterii ujawnia, iż będzie się ona odznaczała znacznie korzystniejszymi walorami użytkowymi od wszystkich innych siłowni telekinetycznych opisanych w niniejszym rozdziale. Przykładowo, będzie ona pozbawiona prawie wszystkich wad pozostałych urządzeń. Będzie wytwarzała prąd zmienny który jest łatwy do transformowania i konsumowania w istniejących obecnie urządzeniach elektrycznych. Będzie łatwa do sterowania. Nie będzie się zużywała w trakcie eksploatacji. Jest stosunkowo łatwa i tania do wykonania. Stąd ze wszystkich rodzajów siłowni telekinetycznych jest ona najbardziej atrakcyjna dla zastosowań komercyjnych. Z tych też powodów rekomenduję czytelnikom o zacięciu badawczym lub majsterkowiczowskim aby podjęli próbę jej budowy. Najefektywniejsza moim zdaniem procedura rozwojowa tej baterii przedstawiona została w następnym podrozdziale K2.4.2.

Warto tu dodać, że urządzenie opisane w podrozdziale N2 także m.in. stanowić może baterię telekinetyczną podobną w zasadzie działania do tej opisywanej powyżej (po opis jej przykładu patrz podrozdział T4).

Zgodnie z informacjami jakie zdołałem zdobyć, kilku różnych wynalazców od jakiegoś już czasu pracuje nad rozwojem baterii telekinetycznych, aczkolwiek oczywiście oni sami nazywają i wyjaśniają swoje urządzenia w zupełnie inny sposób. Ich przykładem może być filipiński wynalazca o nazwisku Jose C. ZOLETA, obecnie zamieszkujący w USA (202-02 Alameda Avenue, Flushing, New York 11362, USA). Swą baterię nazywa on roboczo "golden circuit configuration". Kolejnym wynalazcą, o którego pracach miałem okazję usłyszeć, jest Japończyk o nazwisku Shinihi SEIKE (Space Research Institute, Box 33, Uwajima 798, Japan). Swoją baterię telekinetyczną kształtuje on w formie cewki Tesli sprzężonej z odpowiednio zsynchronizowanym obwodem drgającym. Jej (ogólny i bardzo skąpy) opis zawarł on w napisanej przez siebie książce p.t. "The Principles of Ultra-Relativity".

Teoretyczne analizy dostępnych mi danych o urządzeniach tych wynalazców ujawniają jednak, że aczkolwiek twórcy ci intuicyjnie wyczuwają właściwy kierunek poszukiwań empirycznych, obecnie ciągle jednak dalecy są jeszcze od zrozumienia zasady telekinetycznej generacji elektryczności (wynikający z braku przez nich zrozumienia dla działania efektu telekinetycznego). Stąd upłynie zapewne długi okres czasu, zanim w sposób przypadkowy (empiryczny) znajdą oni właściwe rozwiązanie. Przykładowo rzucającym się w oczy szczegółem, z którego jak dotychczas nie zdają sobie oni sprawy, to potrzeba desymetryzacji oscylacji pola magnetycznego. Zgodnie bowiem z moimi teoretycznymi dociekaniem, najbardziej krytycznym elementem decydującym o zadziałaniu baterii telekinetycznych, jest wyeliminowanie symetryczności w oscylacjach elektromagnetycznych (tj. ich odpowiednio dobrana desymetryzacja która z kolei spowoduje wzrost stopnia telekinetycznego wzmocnienia danej baterii) - tak że w każdym cyklu oscylacji podczas wzrostu pola jego przyspieszenia byłyby większe niż wyniosą potem jego opóźnienia podczas spadku tego pola. Jak to zapewne już stało się oczywiste dla czytelnika po przeczytaniu niniejszego rozdziału, w przypadku oscylacji symetrycznych (tj. oscylacji w których krzywa/przebieg wzrostu pola jest symetryczna do krzywej/przebiegu jego spadku) - które prawie wyłącznie wytwarzane są przez dzisiejszą technikę, składowe cząstkowe efektu telekinetycznego wyzwalanego podczas wzrostu pola i następnie podczas spadku pola będą nawzajem się kasowały. Takie symetryczne oscylacje nie są więc w stanie wytworzyć jednokierunkowego "naporu telekinetycznego" jaki z kolei wywoływałby telekinetyczne generowanie prądu elektrycznego. Z moich dotychczasowych badań teoretycznych wynika, że najprostsze urządzenie efektywnie dokonujące takiej desymetryzacji jest właśnie owa zwykła cewka (induktor) nawinięta na magnes stały - patrz (I₁) i (I₂) na rysunku K7. Innym problemem z jakiego wynalazcy ci dotychczas najwidoczniej nie zdają sobie jeszcze sprawy, jest konieczność nadania obwodom ich rezonatora atrybutów, jakie opisałem i wyjaśniłem poprzednio (tj. "przeciwsobności", dwóch stopni swobody, odwracalnego członu, oraz samo-inicjowalności). Ich obwody są bowiem bardzo proste i zazwyczaj zawierają jedynie elementy oraz rozwiązania konstrukcyjne znane już od dawna. Stąd nie ujawniają sobą intencji nadania im tych atrybutów bądź to poprzez odpowiednie zaprojektowanie ich

konstrukcji i połączeń elektrycznych, bądź też poprzez włączenie do nich jakichś podzespołów (np. tuby "T") których działanie imitowałoby nałożenie na obwód tych dodatkowo wymaganych cech.

K2.4.2. Rekomendowana procedura budowy baterii telekinetycznych

Spośród wszystkich siłowni telekinetycznych opisanych w tym rozdziale, zbudowanie baterii telekinetycznych wymaga największego wkładu intelektualnego przy stosunkowo niewielkim wkładzie fizycznym. Oznacza to, że niemal cała trudność wykonania tych urządzeń sprowadza się do intelektualnego pokonania wyrafinowanych niuansów dobierania, ukierunkowywania, nastrajania, itp., nie zaś do banalnych problemów materiałowych czy do robocizny montowania poszczególnych podzespołów. W sensie materiałowym i robocizny fizycznej urządzenie to jest bowiem niezwykle proste i nawet najmniej uzdolniony majsterkowicz z łatwością powinien być w stanie je pokonać. Ta dysproporcja pomiędzy wymaganiami intelektualnymi i wymaganiami fizycznymi powoduje, że zgodnie z moim rozeznaniami, dotychczas zbudowanych już zostało wiele prototypów różnych baterii telekinetycznych (aczkolwiek wszystkie one były raczej dalekie od spełnienia zasady działania opisanej w podrozdziale K2.4), jak dotychczas jednak żaden z nich nie zadziałał poprawnie. W tym względzie sytuacja z baterią jest więc odwrotna do sytuacji z budową agregatów telekinetycznych (np. typu telekinetycznej influenzmaschine opisanej w podrozdziale K2.3.1). Wszakże, z uwagi na relatywnie wysoki nakład robocizny i materiałowy, agregatów tych zbudowano dotychczas jedynie kilka egzemplarzy. Za to niemal każdy z nich po zbudowaniu zadziałał zgodnie z przewidywaniami. Jako taka, opisana tu bateria telekinetyczna dostarcza więc doskonałego pola do popisu dla czytelników o niewielkich możliwościach materiałowych i wykonawczych, ale za to o znacznym potencjale twórczym. Podjęcie próby jej zrealizowania jest więc intelektualnym wyzwaniem dostarczającym doskonałego testu dla ich umiejętności technicznych i zdolności do niekonwencjonalnego myślenia.

Moje uzasadnienie dla podjęcia się trudu napisania niniejszego rozdziału m.in. obejmuje też próbę zainspirowania za jego pośrednictwem do rozpoczęcia budowy opisanej tu baterii. Wszakże skuteczne włączenie opisywanych przeze mnie urządzeń do trwałego dorobku technicznego naszej cywilizacji jest ideą przewodnią wszystkich moich monografii. Stąd osoby uzdolnione w kierunku elektronicznym lub lubujące się w majsterkowaniu, które zapoznały się z niniejszym opracowaniem i akceptują podane w podrozdziale AB2 zastrzeżenie, że w przypadku ich sukcesu z budową, produkcją i sprzedażą jakiegokolwiek z opisanych w tej monografii urządzeń spodziewane będzie po nich przekazywanie 10% osiąganego z tych urządzeń czystego zysku na rzecz "Funduszu Prof. Pająka" przeznaczonego na wspieranie dalszych badań tego lub podobnych urządzeń, zachęceni są do podjęcia takich prób. Bardziej szczegółowa procedura włączenia się do tych prac rozwojowych, podobna do procedury z podrozdziału C8.2, zawarta będzie w trzecim wydaniu monografii [6], a częściowo zawarta jest już w monografiach [1/3] i niniejszej. Jednak dla umożliwienia natychmiastowego podjęcia działań rozwojowych, w niniejszym podrozdziale przytoczonych jest kilka najważniejszych kroków przez które osoby realizujące opisaną tu baterię powinny przejść. Oto one.

#1. Poznanie konstrukcji i działania baterii. Celem tego kroku jest zrozumienie z jakich podstawowych podzespołów bateria telekinetyczna się składa, jakie jest przeznaczenie i działanie każdego jej podzespołu, oraz jakie są warunki operacyjne i wykonawcze dla każdego jej elementu. Dla zrealizowania tego kroku należy: (a) zapoznać się szczególnie dokładnie z tymi częściami niniejszej monografii, oraz następnymi moimi monografiami, które wnoszą jakieś informacje na temat konstrukcji i działania baterii telekinetycznych, zjawisk w nich wykorzystywanych lub występujących, perspektyw zastosowaniowych, itp. (tj. szczególnie z rozdziałami - w kolejności ważności: H, K, N, C, L i T), oraz (b) sporządzić dla siebie pisemną specyfikację jej podzespołów składowych oraz zasad ich wykonania (wraz z już znanymi wymogami operacyjnymi i wykonawczymi dla każdego podzespołu).

#2. Adoptowanie schematu elektrycznego baterii do swoich własnych warunków wykonawczych. Celem tego kroku jest uzyskanie wykonalnej przez siebie konstrukcji baterii, jaka w

możliwie najpełniejszy sposób odwzorowuje połączenia elektryczne i elektromagnetyczne istniejące pomiędzy poszczególnymi podzespołami baterii telekinetycznej. W ten zaś sposób ujawnienie też nieznanymi sobie wcześniej wymogów wykonawczych nakładanych na te podzespoły, takich przykładowo jak ich symetryczność, zasady wzajemnego połączenia, funkcjonalność, kierunkowość, itp. W celu zrealizowania tego kroku rekomendowanym jest sporządzenie - na podstawie schematu elektrycznego z rysunku K7 - własnego udoskonalonego schematu tej baterii. Głównym celem tego własnego schematu powinno być uzyskanie możliwego do wykonania przez siebie samego obwodu oscylacyjnego o dwóch stopniach swobody, jaki zawierałby odwracalny człon, oraz jaki odznaczałby się gwarantowaną cechą "przeciwsobności". Obwód ten wzbudzany byłby przez pulser naszej własnej konstrukcji oraz przekazywał prąd na jakiś transformator lub autotransformator. Na owym udoskonalonym przez siebie schemacie baterii zaznaczyć należy punkty połączeń elektrycznych, dokładne kierunki przebiegów, nawinięć, itp.

#3. Przeanalizowanie i potwierdzenie działania baterii na swoim własnym schemacie.

Celem tego kroku jest uzyskanie dostępnego na danym etapie naszych eksperymentów poziomu zrozumienia działania realizowanej przez siebie baterii telekinetycznej. Dla jego zrealizowania zalecane jest staranne przeanalizowanie otrzymanego w kroku #2 własnego schematu elektrycznego tej baterii, oraz następne sprawdzenie na tym schemacie czy faktycznie realizował on będzie opisaną w tym rozdziale zasadę działania tego urządzenia. Podczas sprawdzania swojego własnego schematu przydatne byłoby: (1) wyróżnienie poszczególnych obwodów jakie składają się na baterię, (2) funkcjonalne zakwalifikowanie poszczególnych z tych obwodów (np. obwód pulsera, obwód oscylacyjny rezonatora, obwód tuby, obwód uzwojenia pierwotnego transformatora, itp.), (3) określenia kierunków przepływu, a także charakteru i parametrów prądu (np. napięcia, natężenia, krzywych zmian w czasie, częstości) w poszczególnych z tych obwodów. Warunkowo (tj. jeśli posiadana znajomość elektroniki na to pozwala) można także dokonać: (4) matematycznego opisu warunków operacyjnych dla każdego obwodu i (5) matematycznego opisu warunków operacyjnych dla całej baterii (np. porównaj podrozdział C5).

Ciekawą ideę dotyczącą metody teoretycznego rozpracowania konstrukcji i parametrów pracy baterii zaproponował Pan Włodzimierz Wojewoda (ul. Matejki 32, 72-600 Świnoujście). Postuluje on mianowicie aby matematyczne obliczenia zalecanych jej charakterystyk wyprowadzić wychodząc od końca (wyjścia z) baterii. Wiedząc więc, że na wyjściu z autotransformatora potrzebujemy wydatek energii elektrycznej o napięciu 220 Volt, mocy powiedzmy 500 Wat, i częstotliwości 50 Hz, idąc wstecz wyliczyć można indukcyjności, pojemności, opory, itp., kolejnych elementów układu, kończąc na kryształach kwarcowych i jego częstotliwości.

#4. Rozpracowanie warunków operacyjnych baterii. Celem tego kroku jest wnioskowanie o warunkach operacyjnych jakie muszą zostać spełnione aby bateria ta zadziałała w sensie elektronicznym, oraz zdobycia w ten sposób informacji o parametrach pracy poszczególnych podzespołów. Dla jego zrealizowania wskazanym jest przeanalizowanie matematycznego lub co najmniej funkcjonalnego opisu poszczególnych obwodów i całej baterii (wykonanego w kroku #3) oraz wyciągnięcie użytecznych wniosków dotyczących pożądanego współzależności pomiędzy parametrami pracy i współzależnościami konstrukcyjnymi jej głównych podzespołów, tj. pomiędzy częstotliwościami, pojemnościami, indukcyjnościami, itp..

#5. Nabycie lub wykonanie podzespołów spełniających warunki operacyjne. Celem tego kroku jest wykonanie samemu, lub nabycie, podzespołów których dane konstrukcyjne oraz parametry pracy spełniałyby zestaw wymogów wydedukowanych w efekcie zrealizowania kroku #4. Warto tu podkreślić, że wysłałem już do Polski kilka kopii dokumentacyjnego wideo o "Thesta-Distatica" (opisanej w podrozdziale K2.3.1), jakie doskonale ilustruje w działaniu dwa najbardziej istotne podzespoły baterii telekinetycznych, telepatyzerów, oraz telekinetycznych influenzmaschine, tj. tubę (T) oraz induktorki (I_1) i (I_2) - widoczne też na zdjęciu z rysunku K4. Poprzez oglądnięcie owych podzespołów na tym wideo, czytelnik może uzyskać lepsze rozeznanie o sposobie ich wykonania.

Adresy osób do których wysłane zostały kopie omawianego wideo zawarte są na wykazie członków tzw. "Honorowego Klubu Promotorów Magnokraftu".

Najbardziej istotnym podzespołem baterii telekinetycznej jest jej tuba cechująca się kompleksem atrybutów związanych z tzw. "przeciwsobnością" i szczegółowo wyjaśnionych w podrozdziale K2.4.1. Zarówno samo zadziałanie baterii telekinetycznej, jak i parametry jej późniejszej pracy (np. wydajność) zależą będą właśnie od jakości tej tuby. Zgodnie z tym co na temat tuby wyjaśniono w podrozdziale N2.6.3, sporządzać ją należy poprzez wprowadzenie mieszaniny soli i rtęci do rurki/fiolki wykonanej ze szkła kwarcowego i zaopatrzonej na obu końcach w przewodzące elektrody. Sól musi być starannie dobrana, powinna bowiem składać się z grubych, równych i dobrze wykształtowanych kryształków/ziaren zapewniających wydajny efekt piezoelektryczny. Ponadto czystość powierzchni kryształków soli musi być wystarczająca dla zapewnienia ich równomiernej zwilżalności rtęcią. Przed wprowadzeniem do fiolki sól powinna być też starannie wysuszona, np. poprzez podgrzanie w piekarniku, bowiem nawet śladowa domieszka wody popsuje jej własności. Wzajemna proporcja objętościowa soli do rtęci też musi być starannie dobrana, bowiem wypełniona tuba w stanie statycznym musi być rodzajem opornika (a nie przewodnika), aczkolwiek musi przewodzić elektryczność (tj. nie może być opornikiem o oporności nieskończenie wysokiej). Faktycznie, jak to wynika z analizy kompleksu cech "przeciwsobności" których dostarczeniu do baterii tuba ta ma właśnie służyć, im większa jest jej oporność statyczna, oraz im oporność ta jest bardziej stabilna (tj. oporność ta zmienia się w minimalnym stopniu w przypadku pochylania lub wstrząsania tuby), tym jej późniejsza praca będzie lepsza. Z kolei owa oporność statyczna zależała będzie właśnie od stosunku soli do rtęci a także od jakości kontaktowania się obu elektrod i rtęci. Po wprowadzeniu do tuby soli i rtęci i ich ciasnym upakowaniu w środku, powietrze powinno być odpompowane z fiolki do poziomu około 50 do 300 [mTorr], zaś sama tuba starannie zalana. Następnie na zewnętrznej powierzchni tuby nawinąć się powinno równomierne uzwojenia z drutu oporowego, które wytworzą pole magnetyczne przebiegające wzdłuż jej osi. Uzwojenia to powinny posiadać oporność wielokrotnie wyższą od statycznej oporności samej tuby. Ponadto istotny zapewne będzie też stosunek średnicy tuby do ilości nawiniętych na niej zwojów (decydujący o jej penetrowalności polem magnetycznym).

Kolejnymi istotnymi podzespołami baterii są jej induktorki odchylające (I_1) i (I_2), czyli cewki nawinięte na magnesiki (najlepiej o przekroju okrągłym). W induktorkach tych decydujące są dwa parametry, tj. ich indukcyjność oraz współczynnik deformowania pulsów prądowych. Indukcyjność zależy od liczby ich zwojów, regularności ich nawinięcia, oraz ciasności wzajemnego przylegania poszczególnych zwojów. Natomiast współczynnik deformowania pulsów prądu zależy od mocy magnesików na jakich cewki te zostały nawinięte oraz od jednorodności nawinięcia zwojów.

#6. Szczególnie zadbać o BHP. Podczas wykonywania podzespołów baterii telekinetycznej, podobnie zresztą jak we wszystkich krokach zarówno niniejszej procedury rozwojowej jak i wszelkich innych działań wynalazczych i wykonawczych, szczególna uwaga budowniczego powinna być skupiona na wymogach BHP, zabezpieczania stanowiska badań przed dostępem niepowołanych osób (szczególnie dzieci), ekranowania przed efektami ewentualnej eksplozji, gotowości na wypadek pożaru lub porażenia prądem, itp. Wszakże rtęć i jej opary są trujące, tuba z próżnią w środku w każdej chwili może eksplodować (a ściślej - implodować), cewki i odsłonięte przewody mogą porazić prądem, na ostre krawędzie i niezaokrąglone wierzchołki ktoś przez przypadek może upaść, elipsoidalny kryształ kwarcowy może skupić promienie słoneczne jak soczewka inicjując pożar, naładowane prądem kondensatory mogą zacząć iskrzyć i zainicjować pożar, itp.

#7. Zmontowanie prototypu baterii. Celem tego kroku jest uzyskanie prototypu baterii jaki poddany może zostać eksperymentom funkcjonalnym. Prototyp ten nie powinien odbiegać znacznie od oryginalnej specyfikacji wyznaczonej zasadą działania tego urządzenia (patrz podrozdział K2.4.1 i podrozdział N2), tj. przykładowo w jego tubie "T" powinna być próżnia o dokładnie znanej wartości (tak aby podczas następnego powtórzenia niniejszej procedury rozwojowej wartość tej próżni można było lepiej dobrać), parametry konstrukcyjne i pracy powinny wypełniać warunek harmoniczności, itp.

#8. Badania prototypu baterii. Celem tego kroku jest pomiarowe sprawdzenie funkcjonowania wykonanego prototypu oraz wnioskowanie na tej podstawie o popełnionych poprzednio błędach konstrukcyjnych i wykonawczych. Jedne z najpilniejszych zadań tych badań pomiarowych powinny obejmować (porównaj też treść podrozdziału N2.6.2):

- Sprawdzenie czy pulser (Q) faktycznie wytwarza równomierny strumień inicjujących oscylacji elektrycznych.

- Ustalenie czy rezonator (R) spełnia warunek "przeciwsobności", tj. czy przy wzbudzeniu go z obwodu kryształu kwarcowego uformuje on stojące i stabilne oscylacje elektryczne.

- Ustalenie czy poszczególne obwody baterii telekinetycznej wypełniają warunki harmonicznego. Przykładowo czy częstość oscylacji własnych jej rezonatora (R) pokrywa się z częstością kryształu kwarcowego (Q), czy częstość kwarcu dostrojona jest do częstości fali stojącej komory rezonansowej, itp.

- Zbadanie efektywności induktorków (I_1) i (I_2), w sensie deformacji krzywej pulsowań oraz w sensie stopnia telekinetycznego wzmocnienia. Induktorki te powinny zwiększać i wzmacniać prąd oscylujący w rezonatorze, nie zaś przypadkiem go niwelować.

- Dobór harmonicznego pulsowań kryształu kwarcowego (Q). Kryształ ten, po umieszczeniu go w ogniskowej komory rezonacyjnej (D) i poddaniu oddziaływaniu wibracji stojącej fali telepatycznej, powinien spontanicznie i nieprzerwanie produkować pulsujący sygnał elektryczny. Jeśli sygnał ten nie pojawia się na jego wyjściu, oznacza to że częstość drgań własnych kryształu nie jest zsynchronizowana z częstością rezonansową danej komory rezonacyjnej.

- Poznanie i dostrojenie warunków rozbłysku tuby (T). W przypadku osiągnięcia poprawnych parametrów pracy tuba ta rozbłyska światłem typu jarzeniowego. Światło to jednak pojawia się tylko jeżeli parametry jej zasilania (tj. głównie częstość oscylacji prądu zasilającego, ale także i przyłożone do tuby napięcie oraz kierunek przepływu prądu) dostrojone są dokładnie do parametrów pracy wynikających z jej aktualnej konstrukcji (tj. parametrów wynikających z jej wielkości, oporu, pojemności elektrycznej, wysokości próżni w wnętrzu, proporcji soli do rtęci, średnicy ziaren soli, kierunku nawinięcia zwojów, itp.). Stąd jednym z warunków zadziałania baterii telekinetycznej jest że parametry konstrukcyjne tuby (T) muszą być dostrojone do parametrów elektrycznych pozostałych obwodów baterii, szczególnie zaś do częstości harmonicznego (lub vice versa).

W dokonywanych przez siebie eksperymentach preferować należy badania ilościowe i pomiarowe, tj. nakierowane na stwierdzenie iż nie tylko coś się dzieje lub pojawia, ale także ile to wynosi, jaki jest tego kierunek i charakterystyka, co jest jego źródłem, jak można to modyfikować (np. intensyfikować), itp.

#9. Zabezpieczenie wiedzy właśnie zgromadzonej. Każde badanie prototypu prowadzi do szeregu ustaleń jakie reprezentują wiedzę praktyczną zdobytą podczas danego powtórzenia procedury rozwojowej. Wiedzę ta należy zabezpieczyć przed zniszczeniem. Pierwszą zasadą takiego zabezpieczenia jest zapisanie wszystkiego w swoim zeszycie w jakim utrwalamy dane kolejnych prototypów.

#10. Uzupełnienie swojej wiedzy. Celem tego kroku jest poszerzenie tej części wiedzy jakiej niezbędność dla dalszego usprawniania baterii wynikała będzie z naszych badań prototypu wykonanych zgodnie z punktem #9. Dla zrealizowania tego kroku zalecane jest zapoznanie się z różnymi publikacjami i książkami na temat rodzaju obwodów lub zjawisk które w świetle przeprowadzonych badań okażą się najistotniejsze dla zrozumienia i dopracowania budowanego prototypu. Szczególnie rekomendowane jest zapoznanie się z opisami takich zjawisk jak indukowana technicznie fala telepatyczna oraz efekt telekinetyczny, a także zapoznanie się z dalszymi szczegółami zasady działania baterii telekinetycznych. Wraz z prezentacjami udoskonalonych wersji przedstawianej tu baterii opisy te zawarte będą w przyszłych wydaniach moich monografii z serii [1], [6] i [7] (a częściowo także [2], [5] i [8]) których tematyka też jest ukierunkowana na przedmiot niniejszego rozdziału.

#11. Powtórzenie procedury rozwojowej dla następnych, usprawnionych prototypów baterii. Celem tych kroków jest stopniowe usuwanie niedoskonałości lub błędów popełnionych przy

budowie poprzednich prototypów. Ich zrealizowanie wymaga: (1) wydedukowania poprawek do konstrukcji baterii oraz sprawdzenia w opisach z podrozdziału K2.4.1 czy poprawki te nie stoją w kolizji z oryginalną zasadą działania baterii, (2) nanoszenia wydedukowanych przez siebie poprawek na schemat elektryczny z kroku #2, (3) dokonywania coraz bardziej dogłębnych analiz (zgodnie z krokiem #3) dla tego usprawnionego schematu, (4) usprawnienia swoich warunków operacyjnych - patrz krok #4, oraz (5) jakościowo coraz bardziej podwyższoną realizację kroków #5 do #11. (Warto tu odnotować że zamiast za każdym razem budować całkowicie nowy prototyp baterii, kroki #5 do #7 mogą po prostu polegać na zwykłym modyfikowaniu prototypu uzyskanego podczas poprzedniego realizowania niniejszej procedury rozwojowej.

W tym miejscu należy podkreślić, że pierwsze zrealizowanie powyższej procedury rozwojowej najprawdopodobniej nie spowoduje wytworzenia od razu doskonale działającego prototypu baterii telekinetycznej. Niemniej przysporzy ono jej budowniczemu doświadczeń empirycznych, jakie z jednej strony umożliwią mu lepsze zrozumienie jeszcze bardziej szczegółowych opisów działania i realizacji tego urządzenia przytoczonych w przyszłych monografiach z serii [1], [6] i [7], z drugiej zaś strony dostarczy wyższego punktu startowego dla kolejnych powtórzeń niniejszej procedury. To z kolei powinno stworzyć bazę doświadczalną i teoretyczną dla późniejszego opracowania prototypów baterii które za każdym razem będą znacznie udoskonalane w stosunku do prototypów poprzednich, tak że na jakimś tam etapie badań uzyskany będzie prototyp działający zgodnie z przedstawionymi w tym rozdziale założeniami.

Ze światowego rozgłosu i ogromnego zainteresowania jakie wzbudziły pierwsze demonstracje działających agregatów telekinetycznych "Thesta-Distatica", jest już wiadomo co się stanie w przypadku gdy ktoś odniesie sukces w budowie opisanej tu baterii telekinetycznej. Ponieważ grupa religijna "Methernitha" zdecydowała się nie upowszechniać budowanych przez siebie agregatów i do dzisiaj utrzymuje w tajemnicy ich najważniejsze szczegóły techniczne, ewentualne zbudowanie baterii telekinetycznej dostarczy pierwszego urządzenia pozyskującego energię otoczenia otwartego do masowej produkcji i komercjalizacji.

K2.4.3. Historia wynalezienia baterii telekinetycznych

Urządzenie nazywane tutaj „baterią telekinetyczną” (nazywam je także „telekinetyczna ceła”) wynalazłem w 1989 roku. Oto krótki opis tego wynalazku.

W sposób teoretyczny byłem świadomy ogromnego potencjału jaki Efekt Telekinetyczny wprowadza do zasad naszej produkcji energii już od pierwszej chwili kiedy odkryłem ów efekt oraz kiedy uświadomiłem sobie że reprezentuje on odwrotność tarcia – tj. od 1985 roku. Jednak idea techniczna która wyjaśniła jak praktycznie możemy wykorzystywać ten efekt do generacji darmowej energii przyszła mi do głowy dopiero w 1989 roku. W czasie wpadnięcia na ową ideę pracowałem nad referatem naukowym [1K2.4.3] o tytule "Premises for the feasibility of motors utilizing principles of telekinesis" (tj. "Przesłanki realności budowy silników wykorzystujących zasadę telekinezy"), jaki planowałem wygłosić na Kongresie naukowym ANZAAS (session on Energy and the Greenhouse Effect), University of Tasmania, Hobart, 14-16 February 1990. (Adres organizatorów owego kongresu: Organising Secretary, 1990 ANZAAS Congress, University of Tasmania, GPO Box 252C, Hobart, Tasmania, Australia 7001.) Miałem zagwarantowane finansowanie uczelni w jakiej wówczas pracowałem na pokrycie moich kosztów udziału w owym kongresie. Także mój referat naukowy został zaakceptowany na ów kongres.

Mój referat starał się wyjaśnić na bazie Efektu Telekinetycznego zasady działania trzech urządzeń darmowej energii jakie już istniały w owym czasie, jednak jakich zasada działania dla ludzi pozostawała niewyjaśniona. Mianowicie wyjaśniał on zasadę działania silnika Johnson'a, „N-Maqchine” DePalmy, oraz „Thesta-Distatica” szwajcarskiej Methernithy. Kiedy jednak pisałem ten referat, nagle uświadomiłem sobie, że Efekt Telekinetyczny może także być wyzwalany we wnętrzu

zwojów induktora. W przypadku takiego jego wyzwolenia, wszystkie wolne elektrony jakie zapełniają te zwoje, zostaną popchnięte aby płynęły w jednym kierunku, wytwarzając na tej drodze znaczący prąd elektryczny. W ten sposób bateria telekinetyczna została wynaleziona. (Zwoje w jakich zachodzi telekinetyczna generacja elektryczności to induktorki (I_1) i (I_2) pokazane na rysunkach K7 i N1.) W czasach kiedy baterię ową wynalazłem, byłem pierwszym naukowcem na Ziemi który wynalazł i opisał ten nieznaný wcześniej sposób generowania darmowej energii.

Pierwsze opisy mojej „baterii telekinetycznej” zostały już włączone do treści owego referatu do Tasmanii [1K2.4.3]. Referat ten uzyskał przychylną recenzję i został włączony do programu obrad owego kongresu. Jednak Otago University w Dunedin, Nowa Zelandia, w którym wówczas pracowałem, w ostatniej chwili odwołało swą uprzednią zgodę na mój wyjazd oraz wstrzymało wcześniej obiecaną dofinansowanie dla pokrycia kosztów wyjazdu na w/w kongres. Pechowo kongres ten pokrywał się bowiem w czasie z punktem kulminacyjnym historycznej nagonki na mnie, a jaka zorganizowana została w Otago University "w nagrodę" za odkrycie miejsca eksplozji UFO koło Tapanui w Nowej Zelandii. (Po szczegóły tej nagonki patrz podrozdziały A4 i P2.2 niniejszej monografii, a także monografie [5/4] i [5/3] gdzie jest ona opisana jeszcze dokładniej.) Jak to wyjaśniłem już w podrozdziale A4, nagonka ta zakończyła się otrzymaniem "proponcji nie do odrzucenia", jaka praktycznie wyprosiła mnie z tamtej uczelni, a w konsekwencji również i z Nowej Zelandii. Powtórzono mi wówczas ustnie, że administratorzy tej uczelni uważali, iż mój referat "jest sprzeczny z istniejącą wiedzą", zaś jego wygłoszenie na owym kongresie wprowadzałoby zagrożenie dla autorytetu Uniwersytetu Otago. Ciekawe jednak, że organizatorzy kongresu wcale nie podzielali opinii, że jest on sprzeczny z czyjąś wiedzą lub że przynosi komuś ujmę, a włączyli ten referat do programu obrad.

Po tym jak uświadomiłem sobie, że nie będę w stanie uczestniczyć w owym kongresie, zwróciłem się do jedyne go delegata reprezentującego Nową Zelandię na tym kongresie, o wygłoszenie referatu w moim imieniu. Niestety, ten bez uzgodnienia - zamiast go wygłosić jak o to był proszony - wycofał ów referat z programu obrad. (Tą osobą skazującą wówczas nowo-narodzony efekt telekinetyczny na "spalenie na stosie" już w pierwszych dniach jego istnienia, był ówczesny dyrektor d/s badań i rozwoju w korporacji "Elektricorp", która zarządzała wówczas wszystkimi elektrowniami w Nowej Zelandii i która powinna czuć się odpowiedzialna za promowanie nowych metod pozyskiwania energii!).

Krótko po owych incydentach z moim przełomowym referatem na kongres w Tasmanii, zostałem także wyrzucony z pracy na Uniwersytecie Otago w Dunedin. Owo usunięcie z pracy posiadało blokujące następstwa dla zbudowania telekinetycznej baterii i innych urządzeń darmowej energii opisywanych w tym rozdziale. Powodem było, że gdybym kontynuował pracę na Uniwersytecie Otago, najprawdopodobniej zbudowałbym tam prototyp co najmniej jednego takiego urządzenia. Na krótko zanim zostałem wyrzucony z tamtej pracy zakupiłem już wszystkie podzespoły wymagane do zbudowania tych urządzeń, oraz przygotowywałem się do ich fizycznej budowy. Niestety, po tym jak usunięto mnie z pracy, stałem się bezrobotnym przez następne dwa lata, tak że moim najwyższym priorytetem stało się przetrwanie i znalezienie następnej pracy, a nie zbudowanie baterii telekinetycznej.

K3. Telekinetyczne urządzenia do konwersji energii biologicznej, chemicznej i termicznej

Niezależnie od wszystkich wymienionych poprzednio zastosowań, efekt telekinetyczny umożliwia również technologiczne wywoływanie zjawisk następujących wzdłuż "linii największego oporu" (jak to opisano w podrozdziale NB3). Energetycznie najbardziej interesujące z tych zjawisk obejmują regenerację żywych komórek, przemiany fazowe substancji z energetycznie niższego stanu w stan energetycznie wyższy (np. dysocjacja wody na wodór i tlen), oraz powodowanie przepływu ciepła od obszaru o niższej temperaturze do obszaru o wyższej temperaturze. Przykładami tego typu zjawisk

występujących w naturze mogą być działania uzdrowicieli czy tzw. spontaniczne samo-spalanie się osób (Spontaneous Human Combustion) opisane w wielu książkach. Techniczna odmiana tych zjawisk znalazła zastosowanie w działaniu nowo-opracowywanych urządzeń do telekinetycznej produkcji lekarstw, do dysocjacji wody, oraz do ogrzewania. Urządzenia takie już zostały zbudowane i potwierdziły się w działaniu. Niniejszy podrozdział dokona ich skrótowego przeglądu.

K3.1. Telekinetyczne uzdrawianie i produkcja lekarstw

Jak to zostało wyjaśnione w podrozdziałach H1.2 i NB3, uzdrowiciele wykorzystują naturalną formę efektu telekinetycznego do regeneracji żywych komórek. Ich lecznicza akcja zazwyczaj ogranicza się do skierowywania na chory organ pola telekinetycznego wytwarzanego przez danego uzdrowiciela. Z kolei owo pole przywraca chore komórki i organy do stanu porządku i funkcjonowania. Szwajcarski badacz, śp. Werner KROPP z Wekroma Laboratory (adres w 1990 roku: Via Storta 78, CH-6645 Brione s/M, Szwajcaria) wpadł jednak na pomysł skonstruowania specjalnych urządzeń, które wykorzystywałyby techniczną wersję tego samego efektu dla celów leczniczych. Pierwsze z jego urządzeń przyjmuje formę dużej pętli, lub ramy, zawierającej wewnątrz długą cewkę. W obrębie tej ramy usadawia się chorą osobę lub wstawia się łóżko na którym osoba ta leży. Następnie cewkę zasila się prądem pulsującym o specjalnie dobranych parametrach. Pulsacje pola magnetycznego rozprzestrzeniające się z cewki na chorą osobę powodują stopniową regenerację chorych komórek i organów. W ten sposób pierwsze telekinetyczne maszyny leczące zostały skonstruowane i wypróbowane w Wekroma.

Jeszcze ważniejszym odkryciem śp. Wenera Kroppa było ustalenie, że sterylizowana woda z dodanym 0.7% roztworem soli kuchennej (t.j. woda jaka stanowi bazę naszej krwi), posiada niezwykle zdolność do akumulowania efektu telekinetycznego i do wyzwalań go później w osobie która wodę tą wypije. To niezwykle ważne odkrycie stanowiło podstawę do opracowania przez niego produkcji lekarstw telekinetycznych. Produkcja ta polega na zbudowaniu specjalnego urządzenia, w którym odpowiednia konfiguracja pól magnetycznych wywołuje akumulowanie się efektu telekinetycznego w przepływających przez to urządzenie ampułkach omawianej wody. Uzyskane w ten sposób lekarstwa są następnie dostarczane chorym. Wypijając je chorzy ci odzyskują zdrowie. Lekarstwa produkowane przez Wekroma Laboratory okazały się prawdziwą rewelacją i w Szwajcarii ich spożycie za życia śp. Wenera Kroppa rosło bardzo szybko. Ich najważniejszą zaletą jest, że będąc wyjątkowo skutecznymi, jednocześnie nie wywołują one żadnych niekorzystnych następstw ubocznych. Dla przykładu umożliwiają one narkomanom trwałe pozbycie się nałogu bez dokuczliwych symptomów "wycofywania" narkotyku.

Zasady obu powyższych urządzeń, śp. Werner Kropp złożył razem we formę telekinetycznej nasadki na kran dla użytku domowego. Nasadka taka nasycy efektem telekinetycznym przepływającą przez nią wodę. Konsumenci uzyskiwanej w ten sposób wody twierdzą, że nie tylko wyraźnie poprawił się jej smak, ale także ich własne zdrowie i samopoczucie uległy wyraźnemu polepszeniu.

Pechowo dla ludzkości, na Ziemi działa owa szatańska moc jaka czyni wszystko w jej mocy aby powstrzymać naszą cywilizację przed opanowaniem technicznej telekinezy. Owa mroczna moc, między innymi, spowodowała także niespodziewaną i przedwczesną śmierć Werner'a Kropp'a w pełni jego zdolności twórczych – tak jak to opisałem w podrozdziale N1. W ten sposób doskonale zapowiadające się wynalazki tego dynamicznego przedsiębiorcy zostały nagle zatrzymane.

K3.2. Telekinetyczna dysocjacja wody

Działanie efektu telekinetycznego jako odwrotności tarcia może również zostać wykorzystane do odwracania przebiegu reakcji chemicznych produkujących energię cieplną. Technicznym

zastosowaniem takiego procesu jest telekinetyczna dysocjacja wody na tzw. "gaz brown'a" $H_2 + O$ (t.j. wodór plus tlen). Taki gaz z kolei nadaje się do bez-zanieczyszczeniowego spalania w prawie każdym urządzeniu spalinowym budowanym dotychczas (zamiast gazów spalinowych, spalanie tego gazu brown'a produkuje jedynie parę wodną). Oprócz wielu samych przez siebie zrozumiałych zastosowań takiego gazu (takich jak ogrzewanie mieszkań, gotowanie, spawanie, hutnictwo, itp.), najbardziej obiecujące wydaje się jego wykorzystanie jako paliwa dla samochodów przyszłości. (Dla przykładu firma BMW, Niemcy, już od 1990 roku posiada działający prototyp samochodu osobowego, który napędzany jest przez spalanie mieszanki wodoru z powietrzem.) W tym celu przewiduje się wbudowanie w dany samochód specjalnego "ogniwa" telekinetycznego, którego celem jest dysocjacja wody na wodór. Wodór ten następnie dostarczany jest do silnika i poddawany procesowi spalania. Ciekawostką może tu być fakt, że na Zachodzie eksperymentalne samochody tego typu zdołały już uzyskać sporo rozgłosu jako tzw. "samochody napędzane wodą" (cars run on water).

Zgodnie z obecnym zrozumieniem pracy telekinetycznej, efektywna dysocjacja wody za pomocą efektu telekinetycznego będzie bardzo podobna do takiej dysocjacji uzyskanej za pomocą prądu elektrycznego. Jednakże w urządzeniu telekinetycznym, zamiast pracy wykonanej przez elektryczność wymagana jest praca wykonywana przez przyspieszane pole magnetyczne. Z tego też powodu, można sobie wyobrazić że przyszłe urządzenie jakie efektywnie dokona telekinetycznej dysocjacji wody musi posiadać trzy główne części, tj. (1) telekinetyczny rezonator deformujący, (2) magneto-lyzer, oraz (3) (elektrostatyczny) neutralizator jonów. Najtrudniejszy do opracowania z nich jest telekinetyczny rezonator deformujący. W procesie telekinetycznej dysocjacji wody rezonator ten jest funkcjonalnym odpowiednikiem induktorków (I_1) i (I_2) z baterii telekinetycznych. Funkcja owego telekinetycznego rezonatora będzie polegała na dostarczeniu cząsteczkom wody szczególnego rodzaju wibracji. Wibracje te z jednej strony muszą zostać odpowiednio zdeformowane. Z drugiej zaś strony ich częstotliwość musi zostać zesynchronizowana z częstotliwością wibracyjną cząsteczek wody. Zdeformowanie owych wibracji musi nastąpić w sposób jaki zapewnia uformowanie niewyważonego wektora przyspieszenia. Taki wektor przyspieszeń podczas oddziaływania na pole magnetyczne musi być w stanie wytworzyć efekt telekinetyczny. Na bazie naszej dotychczasowej znajomości urządzeń telekinetycznych, taki rezonator można sobie wyobrazić jako układ dwóch równoległych elektrod (np. rodzaju półkuli lub dzwona wewnątrz innej półkuli lub dzwona) odpowiednio dostrojonych do siebie rezonansowo i odległościowo, oraz ustawionych w obrębie silnego pola magnetycznego. Pomiędzy nimi zawarta zostanie dysocjowana woda jaka przenikana będzie przyłożonym do niej silnym polem magnetycznym. Kształt owych elektrod będzie niezwykle ważny, bowiem to właśnie od owego kształtu zależało będzie takie deformowanie ich wibracji jakie uformuje niewyważony wektor przyspieszenia (tj. wektor zdolny do uformowania efektu telekinetycznego). Elektrody te będą zasilane prądem zmiennym o ściśle zdefiniowanej częstotliwości (dobrej do częstości rezonansowej wody i do częstotliwości własnej jednej z elektrod). W ten sposób elektrody będą wytwarzały stojącą falę akustyczną (rezonowały), jaka będzie odbijała się pomiędzy nimi. Fala ta będzie przyspieszała cząsteczki wody w przenikającym tą wodę polu magnetycznym, indukując w tych cząsteczkach efekt telekinetyczny. Odpowiednio skonfigurowanego pola magnetycznego wymaganego dla uformowania tego efektu dostarczy magneto-lyzer. Wibracje wody przenikanej polem magnetycznym i przyspieszanej ową zdeformowaną falą akustyczną wywołą efekt telekinetyczny. Z kolei ów efekt zdysocjuje telekinetycznie cząsteczki wody zawarte pomiędzy oboma elektrodami. Energia konieczna do owej dysocjacji będzie dostarczona przez sam efekt telekinetyczny, a nie przez dane urządzenie dysocjujące. Atomy wodoru i tlenu uwolnione w ten sposób ze wzajemnych więzów ciągle wymagają przesunięcia w odwrotnych kierunkach przez stałe pole elektrostatyczne i pochwycenia jako oddzielnych gazów. Tego pochwycenia dokona neutralizator jonów. Przyjmie on zapewne formę dwóch dodatkowych elektrod naładowanych elektrostatycznie i zlokalizowanych na przeciwstawnych końcach urządzenia. Na tych elektrodach jony zostaną zaopatrzone w brakujące im ładunki elektryczne, jakie znutralizują ich polaryzacje i uwolnią je z otaczającej wody. Oba gazy wydobywające się na powierzchnię przy tych elektrodach następnie będą zbierane i odprowadzane do spalania. Zauważ, że

poprzez zaprzęgnięcie efektu telekinetycznego do wykonywania najważniejszej pracy rozłupywania cząsteczek wody, takie telekinetyczne urządzenie dysocjujące będzie zużywało jedynie niewielki ułamek energii jaką zużywają dzisiejsze urządzenia do dysocjacji wody. Swoją sprawnością z pewnością przekroczy ono ową "magiczną" dla ortodoksyjnych naukowców barierę 100%.

W 1990 roku dowiedziałem się o dwóch wynalazcach pracujących nad rozwojem urządzeń tego typu. Pierwszym z nich był Stanley A. MEYER (adres z 1990 roku: 3792 Broadway, Grove City, Ohio 43123, USA). Twierdził on, że sprawność energetyczna jego urządzeń dysocjujących już wówczas przekroczyła 100%. Jest on właścicielem całego szeregu patentów w USA i Kanadzie, jakie opisują jego "ogniwo wodne" (Water Fuel Cell). Z patentów tych wynika, że działanie i ogólna konstrukcja tego ogniwa dosyć dokładnie pokrywają się z powyższym opisem urządzenia do telekinetycznej dysocjacji wody. Drugim wynalazcą był niejaki Stephen HORWATH (adres z 1990 roku: P.O. Box 3880, Sydney, NSW 2001, Australia). Opatentował on "ogniwo wodorowe" (Hydrogen Cell) swoim USA Patentem Nr 4,107,008. Konstrukcja i działanie tego ogniwa też pokrywają się z telekinetycznym urządzeniem opisanym powyżej. Tyle tylko, że funkcje rezonatora akustycznego u Horwath'a wypełnia wiązka promieniowania elektromagnetycznego. Dlatego magneto-lizer u niego mógł być zastąpiony konwencjonalnym electro-lizerem. Z tych powodów, w 1990 roku kiedy prowadziłem badania nad procesami telekinetycznymi, energetyczna sprawność procesu Horwath'a była rzędu 80% (było to ciągle znacznie powyżej innych konwencjonalnych urządzeń do dysocjacji wody, produkowanych w owym czasie).

K3.3. Telekinetyczne podgrzewanie i odparowywanie płynów

Wynalazcą rewolucyjnego urządzenia darmowej energii do telekinetycznego podgrzewania i odparowywania wody oraz innych płynów jest Peter Daysh DAVEY. (W 1990 roku mieszkał on pod adresem: 257 Locksley Avenue, Christchurch, New Zealand; tel. domowy: +64 (3) 855836.) Począwszy od 1944 roku Mr Davey uzyskał w Nowej Zelandii cały szereg patentów na element grzejny zasilany z jednofazowej sieci prądu zmiennego o częstotliwości 50 Hertzów. (Tj. jego grzałka zasilana była normalnym prądem sieciowym używanym we współczesnych mieszkaniach.) Dane jego pierwszego patentu na ową grzałkę są jak następuje: New Zealand Patent Nr 92.428, dated 12 December 1944, for an "Immersion Heater". Jego urządzenie przewidziane było jako element grzejny wbudowywany do czajników elektrycznych oraz do domowych grzejników elektrycznych, a także jako mała grzałka elektryczna wkładana do szklanek i kubków. Ponieważ wynalazek Davey'a ujawnia nam generalną zasadę działania na jakiej zjawisko technicznej telekinezy może być wykorzystane do generowania ogromnych ilości "darmowego ciepła", omówię go tutaj bardziej szczegółowo.

Konstrukcja elementu grzejnego Davey'a jest ogromnie prosta – patrz **rysunek K8**. Faktycznie to jego grzałka składa się z tylko dwóch głównych podzespołów. Najważniejszym z tych dwóch podzespołów jest półkulista wewnętrzna czasza rezonująca (1). Drugim z nich jest niemal identyczna co do kształtu półkulista zewnętrzna czasza oporowa (2). Ma ona promień jedynie około 4 mm większy od czaszy (1). Obie te czasze montowane są symetrycznie jedna czasza wokół drugiej, tj. czasza (1) mieści się jakby we wnętrzu czaszy (2).

Przy eksperymentalnej produkcji tej grzałki, czasza rezonująca (1) zwykle wykonana jest ze starej pokrywy do dzwonka rowerowego. Wymiary tej czaszy są nieistotne. Ważne jest jednakże aby wpadała ona w rezonans dźwiękowy przy częstotliwości 50 Hertzów, oraz aby jej powierzchnia była w przybliżeniu równoległa do powierzchni zewnętrznej czaszy oporowej (2). Cała grzałka, w tym obie czasze, zamontowana jest na rodzaju wydłużonej rączki (8). Rączka ta jest rurką o stałej średnicy, przez wnętrze której przeciągnięte są izolowane przewody (6) i (7) doprowadzające prąd do obu czasz. Rurka (8) wykonana jest z jakiegoś odpornego na ciepło, sprężystego i nieprzewodzącego elektryczność tworzywa (np. nylonu, teflonu, itp). Na tym końcu rurki (8) jaki utrzymuje obie czasze, nacięty jest gwint. Zewnętrzna czasza oporowa (2) osadzana jest najpierw na ową elastyczną rurkę (8) i

utrzymywana w stałej pozycji przez wcześniej zakręconą na tą rurkę nakrętkę (5). Natomiast wewnętrzna czasza rezonująca (1) osadzona jest później na końcu owej elastycznej rurki (8) i utrzymywana tam w pozycji z jednej strony przez jej oparcie o pierścieniową podkładkę (4), z drugiej zaś strony poprzez jej dociśnięcie nakrętką (3). Dzięki takiemu zmontowaniu grzałki, czasza oporowa (2) posiada powierzchnię wewnętrzną równoległą do czaszy (1) i odległą od niej o eksperymentalnie dobrany wymiar "L" (wymiar ten zwykle wynosi około 4 mm). Aby móc właściwie dostroić ów wymiar "L", pomiędzy obu czaszami znajduje się nieprzewodząca podkładka rozporowa (4), której grubość zostaje eksperymentalnie dobrana poprzez zeszlifowywanie podczas "nastrajania" tej grzałki. Czasza oporowa (2) utrzymywana jest w swojej pozycji poprzez dociskanie jej nakrętką (5). Dwa elastyczne izolowane przewody (6) i (7) przebiegające przez wnętrze rurki (8) doprowadzają prąd do obu czasz grzałki. Przewód (7) wyłania się z tej rurki poprzez wywiercony dla niego otworek, natomiast przewód (6) wyłania się przez koniec rurki (8). Każdy z przewodów kontaktowany i dociskany jest do swojej czaszy nakrętką (5) lub (3). W doprowadzaniu prądu do czasz istotne jest aby czasza rezonująca (1) była podłączona do aktywnej fazy zasilania (tj. do tego przewodu (6) jaki przenosi w sobie prąd), natomiast czasza oporowa (2) była podłączona do uziemienia (t.j. do tego przewodu (7) który reprezentuje ziemię w domowej sieci elektrycznej).

Po zbudowaniu, grzałka Davey'a musi zostać "nastrojona" i to na dwa odmienne sposoby. Pierwsze strojenie polega na nadaniu jej czaszy (1) takiej częstotliwości drgań własnych, że wpada ona w rezonans akustyczny jeśli tylko w jej pobliżu pojawi się dźwięk o częstotliwości 50 Hertzów. Praktycznie strojenie to polega na uchwyceniu "z czuciem" elastycznego pręta (8) na którym osadzona jest czasza (1), i zbliżeniu tej czaszy do jakiegoś źródła dźwięku o częstotliwości 50 Hertzów w celu wyczucia czy wibruje ona w takt tego dźwięku. (Np. jej zbliżenia do buczącego transformatora elektrycznego, kamertonu - 50 Hz, pianina - niskie D, saksofonu - niskie B, itp.) Jeśli wibrowanie nie następuje, wtedy na szlifierce zbiera się cienką warstewkę materiału na czole (T) tej czaszy i ponownie zbliża się ją do źródła dźwięku. Proces ten powtarza się tak długo, aż czasza (1) zaczyna odpowiadać rezonansem na każde pojawienie się tego dźwięku. Drugie strojenie polega na dobraniu odległości "L" pomiędzy obu czaszami. Od odległości tej zależy bowiem wytwarzanie fali stojącej pomiędzy obu czaszami. Stąd decyduje ona o sprawności energetycznej grzałki. Generalnie, strojenie to polega na pomiarze: ilości pobranego prądu oraz czasu zagotowania się danej objętości wody, w zależności od odległości obu czasz. Mierząc te wielkości znajduje się optymalną wartość wzajemnej odległości obu czasz, dla której dana objętość wody jest zagotowywana najszybciej a jednocześnie grzałka pobiera do tego minimalną ilość energii elektrycznej. Dla tej optymalnej odległości efekt telekinetyczny wytwarzany przez stojącą falę elektromagnetyczną jest najsilniejszy.

Ciekawe, że w swoim patencie wyszczególnionym powyżej Mr Davey nie opisał szczegółów "strojenia" swojej grzałki. Z kolei bez dokonania tego strojenia uzyskanie ponad 100% sprawności tej grzałki nie jest możliwe.

Działanie grzałki Davey'a sprowadza się do odpowiedniego ukierunkowania wytworzonego efektu telekinetycznego. Pole elektryczne wytworzone przez prąd zmienny pomiędzy obu czaszami plaryzuje dipole magnetyczne indywidualnych cząsteczek wody. Jednocześnie zaś zmienność tego prądu powoduje drgania akustyczne czaszy rezonującej jakie przeniesione zostają na cząsteczki wody wywołując lokalne przyspieszanie i opóźnianie ich dipoli magnetycznych. Optymalny dobór odległości pomiędzy obu czaszami formuje odpowiednią konfigurację fal akustycznych ukierunkowując działanie tych chwilowych przyspieszeń i opóźnień. W rezultacie wyzwala się efekt telekinetyczny jaki powoduje napływ energii zewnętrznej do wody i jej stopniowe nagrzewanie. Warto zauważyć, że efektywność tej grzałki zależy jedynie od jej własnej charakterystyki i stąd może być ona stosowana do nagrzewania, zagotowywania i odparowywania każdego płynu, a nie tylko wody.

Niezwykłą cechą grzałki Davey'a jest, że telekinetycznie dostarcza ona do podgrzewanej wody wielokrotnie więcej ciepła niż wynosi jej pobór energii elektrycznej. Ja osobiście nie badałem jej sprawności energetycznej. Jednak z tego co mi powiedział jej wynalazca wnoszę, że pomiary dokonywane przez naukowców nowozelandzkich sugerują iż grzałka ta może konsumować nawet mniej

niż odpowiednik 5% energii jaką sama generuje w postaci ciepła. To oznaczałoby, że jej sprawność energetyczna przekraczałaby 2000%. (Znaczy, że grzałka ta wytwarza ponad 20 razy więcej energii cieplnej niż wynosi jej konsumpcja energii elektrycznej.) Tak wysoka efektywność pozwala tej grzałce wypełniać funkcje podstawowego zespołu tzw. "perpetuum mobile". **(Ponieważ dzisiejsza nauka ortodoksyjna twierdzi, że zbudowanie "perpetuum mobile" jest niemożliwe, omawiana tutaj grzałka nosi w sobie potencjał do wizualnego udowodnienia błędności fundamentów dzisiejszej nauki.** W ten sposób masowa produkcja owej grzałki jest w stanie zrewolucjonizować nasze zrozumienie rzeczywistości.) Jest tak ponieważ grzałka owa jest wystarczająco sprawna aby pokonać niską sprawność dzisiejszych silników parowych. Stąd praktycznie zezwala ona aby ją użyć do wytwarzania pary, która to para mogłaby być dostarczana do silnika parowego, podczas gdy obroty owego silnika parowego pozwalałyby na napędzanie generatora elektryczności, który to generator z powrotem zasilałby ową grzałkę w energię elektryczną konieczną do generowania pary, itd., itp. Kilka ortodoksyjnych instytucji naukowych w Nowej Zelandii miało bardzo ciężki orzech do zgryzienia próbując wyjaśnić naukowo na bazie dzisiejszej fizyki przyczynę owej niezwyklej, ponad 100%, sprawności tego urządzenia. Wszakże zaprzecza ono znanym prawom termodynamiki. Wreszcie jedna z tych instytucji (tj. nowozelandzki DSIR) wpadła na pomysł, a raczej zarzut, że grzałka ta zamiast prądu może konsumować tzw. "cosinus fi" (tj. abstrakcyjną wielkość jaka reprezentuje przesunięcie fazowe pomiędzy pulsowaniami napięcia i natężenia w prądzie zmiennym). Ów parameter jest niezmierny za pomocą standardowych mierników elektryczności. Niemniej nawet specjalistyczne pomiary i badania dokonane przez naukowców wcale nie potwierdziły owego zarzutu-twierdzenia. Niemniej na przekór że nigdy nie zdołano eksperymentalnie wykazać, że grzałka ta faktycznie konsumuje "cosinus fi", dzięki upieraniu się przy owym kłamliwym wyjaśnieniu, autorytet nowozelandzkiej nauki ortodoksyjnej został uratowany.

Pouczającym jest też prześledzenie dalszych losów urządzenia Davey'a i losów samego wynalazcy. Posiadając urządzenie, jakie powtarzalnie dowodziło każdemu kto je pomierzył sprawność energetyczną zdecydowanie przekraczającą 100%, wynalazca sądził że świat rzuci się na produkcję i użytkowanie tego cudu techniki. Wszakże ludzie prześcigają się w deklaracjach i hasłach na temat rzekomego oszczędzania energii, surowców, ochrony środowiska, itp. Tymczasem rzeczywistość okazała się zupełnie odwrotna. Natychmiast po eksperymentalnym stwierdzeniu wyjątkowo oszczędnościowej charakterystyki energetycznej tego urządzenia, grzałka i jej wynalazca narazili się różnym instytucjom zainteresowanym w rozwijaniu sprzedaży elektryczności i w ochronie monopolu na energię elektryczną. W rezultacie ten niezwyklej wynalazek potraktowany został w sposób specjalny, z efektem że do dzisiaj nie jest możliwe podjęcie jego produkcji czy upowszechniania. Jednym z chwytów legalnych wykorzystanych przeciwko tej grzałce było oficjalne uznanie jej za "niebezpieczną dla zdrowia i życia użytkowników". (Proszę jednak tutaj odnotować, że praktycznie każde urządzenie elektryczne pracujące na prądzie 200 Volt może zostać zadeklarowane jako niebezpieczne - jeśli ktoś w pozycji autorytetu zechce je zepchnąć w dół.) Z kolei w Nowej Zelandii nie jest możliwym podjęcie produkcji i sprzedaży czegokolwiek, na co nie ma się oficjalnego pozwolenia rządowego. W sumie do dzisiaj produkcja omawianej tutaj grzałki nie mogła zostać podjęta. Ciekawe jednak, że w Australii seryjnie produkowany był czajnik o konstrukcji bardzo podobnej do grzałki Davey'a (czajnik ten zapewne produkowany jest tam ciągle i do dzisiaj). Ten australijski czajnik pracuje na zasadzie oporności elektrycznej wody. Podgrzewana woda jest w nim bowiem opornikiem wytwarzającym ciepło wskutek przepływu przez nią prądu elektrycznego. Ów czajnik jest dokładnie tak samo "niebezpieczny dla zdrowia i życia", jak omawiana tutaj telekinetyczna grzałka Davey'a. Jednak nie napotkał on w Australii podobnych ograniczeń biurokratycznych, ponieważ jego sprawność energetyczna jest "normalna".

Do chwili obecnej grzałka Davey'a popadła już w całkowite zapomnienie. Nic nie pomogła jej graniczająca z cudem i oficjalnie dowiedziona sprawność energetyczna znacząco ponad 100%. Z kolei jej wynalazca - po latach bezowocnych batalii z biurokratami i syzyfowych wysiłków podjęcia jej masowej produkcji, dał w końcu za wygraną nie tylko w sprawie jej upowszechnienia. Kiedy rozmawiałem z nim

po raz ostatni na krótko przed moim opuszczeniem Nowej Zelandii w 1992 roku dla poszukiwania chleba poza granicami owego kraju, był on całkowicie zdruzgotany, pozbawiony chęci do życia, oraz na pograniczu załamania nerwowego. Nie mógł bowiem zrozumieć dlaczego oferując światu przełomowe urządzenie energetyczne o eksperymentalnie dowiedzionej sprawności zdecydowanie przekraczającej 100%, otrzymuje z powrotem jedynie prześladowania, drwiny, oraz biurokratyczne i legalne przeszkody jakie uniemożliwiają mu podjęcie produkcji tego cudownego urządzenia. Kiedy zaś w 1998 roku po powrocie z zagranicy usiłowałem ponownie się z nim skontaktować, w miejscu gdzie stał jego były dom znalazłem jedynie stertę połamanych desek wymieszanych z równie połamanymi ceglami. Wyglądało to tak jakby przez jego dom przejechało się kilka ciężkich czołgów. Po nim zaś samym nie było nawet śladu. Nie udało mi się też zlokalizować nikogo, kto by wiedział co z nim faktycznie się stało. Z kolei po 1999 roku, jak to wyjaśniłem w podrozdziale A4, nie leżało już w moim losie abym ponownie mógł wybrać się do Christchurch.

Na zakończenie chciałbym gorąco zachęcić te osoby, które posiadają wymagane warunki i uzdolnienia, aby podjęły budowę opisywanej tu grzałki. W ten sposób ów cudowny wynalazek, jak również owe długie lata męczarni Mr Davey z rąk pastwiących się nad nim biurokratów, nie pójdą całkowicie na marne. Po zaś zbudowaniu tej grzałki, zachęcam aby natychmiast podjąć seryjną produkcję owego telekinetycznego urządzenia darmowej energii. Przy okazji przypominam też zastrzeżenie zawarte w w podrozdziale AB2 tej monografii. Stwierdza ono, że w przypadku sukcesu finansowego z którymkolwiek urządzeniem opisywanym w tej monografii, mają oni obowiązek dobrowolnie opodatkować 10% czystego zysku z tego urządzenia i skierować ten fundusz na wspieranie awangardowych badań typu prezentowanego w niniejszej monografii.

K4. Reakcja naukowców ortodoksyjnych - czyli głową muru nie przebijesz

Motto niniejszego podrozdziału: "Dla odwalanki wystarczy zapłata, dla finezji konieczne jest przekonanie."

Ze wszystkich zaawansowanych idei postulowanych moimi teoriami, efekt telekinetyczny i siłownie telekinetyczne są najprawdopodobniej najbliższe praktycznego urzeczywistnienia. Ponadto w chwili obecnej posiadają one największą liczbę prototypowych urządzeń oraz najwyższy poziom technicznej sprawdzalności. Z tych też powodów starałem się wykorzystać ich wymowę, aby za ich pośrednictwem oficjalnie wprowadzić idee efektu telekinetycznego oraz Konceptu Dipolarnej Grawitacji do hermetycznie zamkniętego środowiska nauki ortodoksyjnej.

Jak to być może czytelnicy już wiedzą, dzisiejsza nauka oparta na filozofii podążania po linii najmniejszego oporu intelektualnego (tj. na "pasożytnictwie" - patrz opis pasożytnictwa podany w rozdziale JD) wypracowała sobie dosyć interesujący mechanizm obrony przed nowymi ideami. Bazuje on na tzw. "referencjach" (po angielsku nazywanych "references" zaś po polsku maskowanych pod niewinną nazwą "recenzje"). Podobnie jak ekskluzywne kluby bronią się przed wstąpieniem do nich niewystarczająco "ekskluzywnych" osób, poprzez wymyślenie podobnego systemu referencjowania ukrywanego pod zwyczajem "zapraszania do udziału" przez już istniejących ich członków, w taki sam sposób nowe idee nie istnieją dla ortodoksyjnej nauki ziemskiej, aż czyjaś "referencją" nie zostaną one zaproszone aby być tam zaprezentowane. Wszystko to co nie uzyskało owej referencji, nie istnieje w świetle oficjalnej nauki. Aby więc wprowadzić którąś z badanych przez siebie idei do hermetycznie zamkniętego światka ortodoksyjnej nauki, zmuszony jestem ubiegać się, aby uzyskała ona przychylną recenzję, a dopiero wtedy mogę próbować ją zaprezentować.

Do chwili pisania niniejszego podrozdziału dokonałem aż czterech prób "referowanego" zaprezentowania idei efektu telekinetycznego, siłowni telekinetycznych, oraz Konceptu Dipolarnej Grawitacji na forum ortodoksyjnej nauki. Wszystkie cztery próby się nie powiodły. Aczkolwiek może się wydawać, że cztery próby to nie jest dużo, w rzeczywistości zarówno w sensie statystycznej

wymowy jak i nakładu pracy jest to znacząca liczba. Trzeba bowiem pamiętać, że jeden referat naukowy, szczególnie na tak kontrowersyjny temat jak ten poruszany w niniejszym rozdziale, tylko pisze się zwykle aż kilka miesięcy, nie wspominając już o przeprowadzaniu badań jakie składają się na jego treść. Referenci mają wszakże brzydki zwyczaj "przyczepiania się" dosłownie do każdego słowa i stąd każde zdanie musi być starannie wyważone i przemyślane. W rezultacie u znaczącej liczby naukowców napisanie czterech "referowanych" publikacji zajmuje co najmniej dziesięć lat. Poniżej chciałbym zrelacjonować jak, gdzie i kiedy, dokonywałem owych prób, oraz jakie obserwacje i wnioski wynikają z ich notorycznej bezskuteczności.

Pierwszej próby dokonałem zaraz po sformułowaniu swego Konceptu Dipolarnej Grawitacji. W 1987 roku zgłosił on referat zatytuowany "Premises for the Electromagnetic Manifestation of Paranormal Phenomena" (tj. "Przesłanki dla elektromagnetycznych manifestacji paranormalnych zjawisk"), jaki planowany był do wygłoszenia przez niego na "The International Symposium on Interaction of Electromagnetic Fields with Biological Systems", Tiberias, Israel, 21-24 marca 1988 roku. Referat ten prezentował Koncept Dipolarnej Grawitacji oraz dyskutował o współzależności w niniejszej monografii opisane w podrozdziałach H5.2, H6.1 i H7.3. Uzyskał on przychylnie "referencje" i został włączony do programu obrad. Niestety Sympozjum w Izraelu zostało niespodziewanie odwołane dosłownie w ostatniej chwili, jak to oficjalnie wyjaśniono - z powodu arabskich rozruchów jakie niespodziewanie dosięgły do siedziby tej konferencji.

Drugą próbą było wygłoszenie referatu "Premises for the feasibility of motors utilizing principles of telekinesis" (tj. "Przesłanki realności budowy silników wykorzystujących zasadę telekinezy"), na ANZAAS Congress (session on Energy and the Greenhouse Effect), University of Tasmania, Hobart, 14-16 February 1990. Próbę tą opisałem dokładniej w podrozdziale K2.4.3.

Trzecia próba oficjalnego zaprezentowania nauce efektu telekinetycznego i siłowni telekinetycznej nastąpiła kiedy powyższy referat do Tasmanii "Premises for the feasibility of motors utilizing principles of telekinesis" przetłumaczyłem na język polski i w swoim liście datowanym 3 kwietnia 1990 roku pod nowym tytułem "Urządzenia do magnetycznego pozyskiwania energii otoczenia", zaoferowałem go do opublikowania jako artykuł naukowy w polskim miesięczniku naukowo-technicznym o nazwie MECHANIK (ul. Czackiego 3-5, Warszawa, Poland). Ponownie artykuł ten uzyskał przychylną recenzję i nawet zatwierdzony został do druku, o czym Mechanik oficjalnie mnie poinformował. Pomimo jednak tego, również i to polskie czasopismo z jakichś powodów nigdy nie zdobyło się na jego opublikowanie.

Czasowo ostatniej, czwartej próby oficjalnego zwrócenia uwagi ortodoksyjnego świata naukowego na badane przez siebie siłownie telekinetyczne oraz na efekt telekinetyczny, dokonałem w 1997 roku. Zgłosiłem wówczas referat, zatytułowany "The Telekinetic Effect - a phenomenon which converts thermal energy directly into motion" (co można tłumaczyć jako "Efekt telekinetyczny - zjawisko jakie transformuje energię cieplną bezpośrednio w ruch"), na Jedyną Międzynarodową Konferencję Wymiany Ciepła (11th International Heat Transfer Conference) w Kyongju, Korea, odbywającą się w dniach 23-28 sierpnia (August) 1998 roku. (Adres organizatorów owej konferencji: Prof. J.S. Lee, Department of Mechanical Engineering, Seoul National University, Seoul 151-742, Korea, E-mail: jsleeng.snu.ac.kr; adres jej przedstawiciela na rejon Południowego Pacyfiku (Australia, Azja, Malezja, itp.) poprzez którego przedkładał swój referat: Professor Graham de Vahl Davis, Australasian Fluid and Thermal Engineering Society, School of Mechanical and Manufacturing Engineering, University of New South Wales, Sydney, NSW 2052, Australia, E-mail: g.devahldavis@unsw.edu.au). Referat ten napisany został bardzo ostrożnie. Wiedziałem wszakże, że ortodoksyjni naukowcy są niezwykle konserwatywni, stąd wszelkie nowe poglądy serwować im trzeba bardzo delikatnie. Jako taki ograniczał się on do zasygnalizowania czym właściwie jest efekt telekinetyczny, oraz opisanie jakie siłownie telekinetyczne zbudowane zostały dotychczas i co ich budowa wykazała, a także jakie są pozatechniczne przykłady manifestowania się efektu telekinetycznego np. w rolnictwie, chemii i lecznictwie. Po bardziej szczegółowe opisy oraz po materiał dowodowy referat ten odsyłał zainteresowanych czytelników do licznych już wówczas moich

monografii. Kopię tego referatu (w języku angielskim), jak również kopie wszystkich poprzednich referatów i artykułu, chętnie udostępnię do wglądu na życzenie. Pomimo całej tej ostrożności, dnia 24 listopada 1997 roku, otrzymałem list od reprezentanta organizatorów owej konferencji, datowany 11 November 1997, a zawiadamiający, cytując: "Właśnie otrzymałem opinię referenta na temat Pańskiego referatu 'Efekt telekinetyczny - zjawisko jakie transformuje energię cieplną bezpośrednio w ruch' i załączam jej kopię. W takiej sytuacji, żałuję ale nie mam innego wyjścia jak odrzucić Pana referat. Dziękuję za zainteresowanie się 11-tą Międzynarodową Konferencją Wymiany Ciepła. Z poważaniem, ..." (W oryginale angielskojęzycznym: 'I have now received the reviewer's report on your paper "The Telekinetic Effect - a phenomenon which converts thermal energy directly into motion" and enclose a copy. Under the circumstances, I regret that I have no option but to reject your paper. Thank you for your interest in the 11th International Heat Transfer Conference. Yours sincerely, ...') Do listu tego załączona była niepodpisana i nieopatrzona niczym nazwiskiem kartka z kilkoma niedbale skreślonymi zdaniami jakie miały reprezentować ową negatywną recenzję (osoba pisząca owe zdania nie tylko że ich nie podpisała, ale najwidoczniej nie chciała ujawnić swojego nazwiska i tytułów). Ponieważ treść owej kartki/recenzji jest krótka i dająca wiele do myślenia, przytaczam ją tutaj w całości i to z dosłownym powtórzeniem owej niedbałej pisowni w jakiej ją otrzymałem - włączając w to zawarte w nim błędy maszynowe i stylistyczne ("wyroki mówią więcej o sędziach niż o sądzonych"). Cytuję: "Referat ten jest zestawem twierdzeń, że szeroka gama zjawisk termodynamiki i biologii może być wyjaśniona poprzez istnienie równoległego świata z odwrotnymi cechami do normalnego świata. Referat ten jest szeregiem nieudokumentowanych stwierdzeń o mocy efektu telekinetycznego, np. --- "ruch telekinetyczny jest jak powodowanie ruchu obiektu poprzez przemieszczenie jego odbicia w lustrze tak że to przemieszczone odbicie powoduje ruch samego obiektu" ..., ... {kobiety poddane działaniu efektu telekinetycznego, lub działaniu natelekinetyzowanych substancji zwiększają swoją płodność", i wielu podobnych stwierdzeń. Przetestowanie efektu telekinetycznego nie zostało udokumentowane. Jedno oświadczenie o istnieniu urządzenia jakie demonstruje działanie efektu telekinetycznego jest wyjaśnieniem Pana Pajaka dla zasady tej maszyny jakie nie zostało potwierdzone przez budowniczego tej maszyny. Sugerowałbym, że autor skoncentruje się na zademonstrowaniu jednego z szeregu korzyści jakie twierdzi iż mogą być pozyskane z tego nowego zjawiska zanim opublikuje takie światoburcze referaty jak ten." (W oryginale angielskojęzycznym: "This paper is a list of claims that a wide range of phenomena in thermodynamics and biology can be explained by the existence of a parallel universe with inverse properties to the normal universe. The paper is a series of undocumented claims and out the power of the telekinetic effect eg ---- "telekinetic motion is like forcing an object to move by shifting its reflection in a mirror so that this re-located reflection causes the object to move also" --- . --- "women subjected to telekinetic effect action, or to the action of telekinetized substances are improving their fertility", and many similar claims. The testing of the telekinetic effect is not documented. The one claim to the existence of a machine that demonstrated the effect is an interpretation by Mr Pajak of the machine's operation that is not supported by the designer of the machine. I would suggest that the author concentrate on actually demonstrating one of the myriad of benefits that he claims can be derived from this new phenomena before publishing such earth shattering papers as this.") Również więc i ta czwarta próba oficjalnego zaprezentowania ortodoksyjnym naukowcom tematyki jakiej badaniami się zajmuję, także zakończyła się całkowitym niepowodzeniem. To zaś oznacza, że w świetle zaadoptowanej przez dzisiejszą naukę pasożytniczej procedury bronienia się przed wszelkimi nowymi ideami, wszystko co zawarte jest w niniejszej niemal dwa tysiące stronicowej monografii, dla oficjalnej nauki ziemskiej wogóle nie istnieje i jak dotychczas wogóle nie zostało wypracowane! Kiedy więc moja osobista karma się dopełni i zakończę swoje życie, wówczas okupujący Ziemię UFO-nauci mogą cofnąć czas do tyłu i bez najmniejszych trudności spowodować, że w nowym przebiegu czasu wogóle ktoś taki jak Prof. Jan Pajak nie będzie istniał - wszakże produkty jego życia nie zostały przez zainteresowanych ludzi związane z karmą naszej planety, stąd bez żadnych przeszkód da się je całkowicie usunąć z przyszłych losów planety Ziemia.

W recenzji owego anonimowego naukowca zawarty jest kilka punktów na jakie chciałbym zwrócić w tym miejscu uwagę czytelnika. Pierwszym z nich jest, że recenzja ta reprezentuje esencję typowej reakcji jaką ja zawsze napotykam ilekroć usiłuję oficjalnie zaprezentować ortodoksyjnemu światkowi naukowemu efekt telekinetyczny, siłownie telekinetyczne, Koncept Dipolarnej Grawitacji, magnokraft, komorę oscylacyjną, czy którąkolwiek inną z rozwijanych lub badanych przez siebie całkowicie nowych idei jakie znajdują się na zestawionej w podrozdziale VB5.1.1 "czarnej liście" tematów zakazanych na Ziemi przez okupujących naszą planetę UFOonautów - patrz też podobna recenzja opublikowana w amerykańskim czasopiśmie OMNI, February 1984, V.1. No. 6, strona 87. Szokujące, ale przez ponad ćwierć wieku popularyzowania swoich teorii i badań nie spotkałem ani jednego ortodoksyjnego naukowca, który oficjalnie i publicznie stwierdziłby "to jest dobre", "coś w tym jest", czy choćby "to zawiera kilka obecujących idei". Jak dotychczas, oficjalnie wszyscy oni potępiają te badania jednym zgodnym chórem. Zaiste, łatwiej przebić głową grubo mur, niż przedrzeć się przez barierę wmanipulowanych ortodoksyjnym naukowcom negatywnych nastawień i uprzedzeń. Drugim z punktów wartych zwrócenia uwagi jest, że recenzja ta w sposób doskonały ilustruje codzienną filozofię dzisiejszej nauki (opisaną szczegółowiej w rozdziale JD i podrozdziale H10), a szczególnie jej doktryny w podrozdziale JB6 oznaczone numerami #1 i #5, które stwierdzają: "już dawno temu poznałem wszystko co było warte zwrócenia mojej uwagi, jeśli więc ktoś próbuje przekazać mi coś nowego nie warto odrywać się od aktualnie zaznawanej przyjemności aby go wysłuchać" oraz "możliwe jest jedynie to o czym już obecnie wiemy jak tego dokonać". Kolejnym punktem na jaki warto zwrócić uwagę - dosyć rzucającym się w oczy u tych którzy znają angielszczyznę, to że dobór słów i zwrotów powyższej recenzji, a także celowe zlekceważenie w niej moich tytułów, które wyraźnie zaznaczone przecież były w nagłówku referatu - co jest sprzeczne z kodem grzecznościowym przyjętym wśród naukowców, dokumentuje że osoba pisząca tą recenzję nie tylko czuła się osobiście dotknięta referatem, ale wręcz była wściekła na mnie za coś. To zaś stoi w jawnej sprzeczności z tzw. "bezstronnością naukowców" i dokumentuje, że coś lub ktoś zagrało na negatywnych uczuciach piszącego. Z kolei jednym z dotychczasowych ustaleń co do metod działania okupujących nas UFOonautów jest, że jeśli manipulują oni kimś, jako narzędzi swego działania zawsze używają negatywnych uczuć i niskich pobudek (patrz podrozdziały V4.7.3 i V4.7.4). Wygląda więc na to że w chwili przygotowywania powyższej recenzji, naukowiec ten nie był obiektywny, a manipulowany przez UFOonautów jak kukielka na sznurkach. Jeszcze jednym punktem jaki powinien tu zostać podkreślony, jest już uwypuklana w niemal całej objętości niniejszej monografii błędność praktykowanej przez dzisiejszą naukę doktryny "Każda inna osoba bezustannie kłamie lub jest w błędzie, chyba że potrafi bezapelacyjnie udowodnić iż jej stwierdzenia są zgodne z prawdą lub że ma rację" (czyli naukowa wersja inkwizycyjnej doktryny "winny aż udowodni swoją niewinność" - patrz punkt #8 w podrozdziale JB6). Wszakże recenzja ta postuluje, że ja nie mam racji, jednak nie wskazuje ona przy tym najmniejszego dowodu, iż tak jest naprawdę. Problem z tą doktryną jest, że z jej użyciem każdy ortodoksyjny naukowiec praktykujący pasożytnictwo (a uczelnie pełne są takich - patrz podrozdział JD4.4) jest w stanie podważać nawet najoczywistszą prawdę lub pogrzebać nawet najlepszą teorię. Wszakże, poprzez anulowanie wymogu prezentowania dowodów na czyjeś negatywne stwierdzenia, doktryna ta pozwala na podważanie wszystkiego, bez względu na to jak prawdziwe by to nie było. Przykładowo w omawianej tutaj recenzji, przeciwko mojemu referatowi użyta została jedna z najmocniejszych stron Konceptu Dipolarnej Grawitacji, mianowicie fakt że dostarcza on mechanizmu tłumaczącego ruch telekinetyczny, oraz że wskazuje on dowody na istnienie tego ruchu obecne praktycznie w każdej dziedzinie poczynając od fizyki cząstek elementarnych, a skończywszy na biologii i lecznictwie. Dla porównania dzisiejsza ortodoksyjna nauka, aczkolwiek wymądrza się wobec wyjaśnień dostarczanych przez Koncept Dipolarnej Grawitacji, sama jednocześnie nie jest w stanie przedstawić żadnego wytłumaczenia dla mechanizmu ruchu telekinetycznego i stąd zmuszona jest do przyjęcia dziecinnej postawy upartego zaprzeczania jego istnienia na przekór przytłaczających dowodów iż w rzeczywistości ruch ten jest zjawiskiem dosyć powszechnym (aż korci aby tutaj przypomnieć słowa jednego z naszych poetów "krytyk i eunuch z jednej są parafii - obaj wiedzą jak

trzeba żaden nie potrafi"). Dalszym punktem wartym zwrócenia uwagi jest, że recenzja ta dokumentuje całkowitą bezużyteczność wielu dzisiejszych ortodoksyjnych naukowców, wyrażającą się w ich oficjalnym działaniu dokładnie odwrotnym do funkcji jakie powinni wypełniać (tj. w osiągnięciu nauki ziemskiej końca tzw. "cyklu filozoficznego w dół" opisanego w podrozdziale JD1.2). Wszakże nauka i naukowcy zastali powołani - i są opłacani przez społeczeństwo, po to aby byli w stanie wypatrzeć i poprzeć wszelkie dobrze zapowiadające się idee zanim ulegną one urzeczywistnieniu. Natomiast po urzeczywistnieniu idee te przejmowane są przez ludzi przemysłu i stąd wiedza oraz trening naukowców przestają wówczas dla nich być już potrzebne. Radzenie więc komuś aby najpierw zademonstrował i udowodnił naukowcom, że jego idea jest absolutnie poprawna, zanim oficjalnie zaprezentuje ją światu nauki, jest jak żądanie piekarza aby klienci nie wazyli się przynosić mąki do piekarni, a przynosili tam już wypieczony chleb. Ostatnim punktem wartym odnotowania jest podobieństwo skutków tej recenzji do starej inkwizycyjnej zasady "my wrzucimy cię związanego do wody: jeśli wypłyniesz jesteś winny, jeśli utoniesz byłeś niewinny". Wszakże właśnie z ideą owej zasady pokrywa się wymowa powyższej recenzji która w powiązaniu z działaniami administratorów nauki (jak je zilustrowałem w podrozdziale A4 na przykładzie własnych doświadczeń życiowych) m.in. stwierdza "jeśli podejmiesz oficjalnie te badania, wtedy wyrzucimy cię z pracy za zajmowanie się tematyką jaka leży poza obszarem uznawanym przez naukę, jeśli zaś ich nie podejmiesz, wtedy zawyrokujemy że tematyka ta nie należy do obszaru zainteresowań nauki bowiem nie przynosi ani dokumentuje żadnych korzyści czy osiągnięć."

Na zakończenie warto tutaj dodać, że cztery poważne próby i wszystkie zakończone porażką - każda przy tym z innego powodu, to już nie przypadek, a reguła. Powyższe należy uzupełnić setkami innych zdumiewających "zbiegów okoliczności" (w rodzaju opisanego w podrozdziale K2.3.3 "zniknięcia" dwóch oryginalnych rysunków z dobrze strzeżonej teczki) jakie skutecznie blokują postęp w opisywanych w tym rozdziale badaniach. Tego typu fakty przytłaczająco więc dowodzą, że efekt telekinetyczny i siłownie telekinetyczne mają jakiegoś wszechmocnego, zajadłego i perfidnie działającego wroga, który używa wszelkich metod w swojej dyspozycji aby opisywane tutaj idee nigdy nie zostały zrealizowane czy choćby dostały się do uwagi społeczeństwa. Aczkolwiek nawykliśmy do prymitywnego założenia, że wróg tylko wtedy istnieje jeśli daje się go zobaczyć, pod wymową faktów należy zweryfikować to przyzwyczajenie i nauczyć się działać w warunkach kiedy prześladowani jesteśmy przez niewidzialnego wroga (patrz rozdział V) który jest równie bezpardonowy - a jeszcze niebezpieczniejszy bowiem nie daje się go odnotować. Warto o tym pamiętać kiedy czytelnicy przejdą do rozdziałów O, P, U, V, i W traktujących o okupacji Ziemi przez UFOonautów o miliony lat bardziej od nas zaawansowanych, oraz o metodach jakie oni używają aby powstrzymać nas w rozwoju dla wydłużenia czasu swojej bezkarnej i nieodnotowywanej przez nas eksploatacji Ziemi.

Uświadomienie sobie istnienia owego niewidzialnego wroga operującego rękami oddanych mu naukowców i decydentów, zaczyna podnosić do rangi problemu moralnego i obronnego rolę osób które mu się wysługują. Osoby te wszakże powstrzymują postęp wiedzy na Ziemi w całym szeregu niezwykle strategicznych dziedzin (patrz wykaz tych dziedzin zestawiony w podrozdziale VB5.1.1), oraz wydłużają czasokres naszej eksploatacji przez kosmicznego pasożyta. W systemie prawnym niemal każdego kraju wyróżnia się specjalne przestępstwo jakie zwykle nazywane jest "powstrzymywanie wymiaru sprawiedliwości" (po angielsku "obstruction of justice"). Wielu ludzi w różnych krajach zostało oskarżonych i ukaranych właśnie za dokonanie owego przestępstwa. Jednocześnie jak dotychczas nikt nie oskarżył ani jednego naukowca czy decydenta za "powstrzymywanie postępu wiedzy na Ziemi". A przecież wyhamowywanie określonych kierunków badań czy dyskryminowanie określonych naukowców jest właśnie "powstrzymywaniem postępu wiedzy na Ziemi". Liczne osoby, jak przykładowo ów anonimowy recenzent opisywany powyżej, są właśnie winni owego przestępstwa wymierzonego przeciw ludzkości. Podobnie więc jak osoby które powstrzymują wymiar sprawiedliwości, tacy powstrzymujący postęp wiedzy naukowcy i decydenci powinni też być oskarżani i karani. Wszakże winni są oni ogromnych cierpień ludzkich które mogłoby zostać zaoszczędzone gdyby nasza planeta wyzwoliła się wcześniej spod kosmicznego okupanta, odpowiadają też za brak

tego dobrobytu i niemożność uratowania tego życia które dałoby się dla nas pozyskać gdyby już istniały urządzenia jakie ich decyzje powstrzymują przed zbudowaniem. Niniejszy podrozdział jest więc pierwszym publicznym oskarżeniem tych ludzi, narazie sformułowanym ogólnie - jednak miejmy nadzieję w przyszłości rozliczającym konkretnych ludzi. Oskarżenie to stwierdza: "niniejszym oskarżam o działanie na szkodę rasy ludzkiej wszystkich tych którzy bez możliwości przedstawienia istotnych powodów lub obowiązujących ich ograniczeń przyczyniają się do wstrzymywania postępu badań naukowych w jakiegokolwiek dziedzinie, oraz apeluję aby nacisk społeczny konsekwentnie doprowadził że osoby takie rozliczane zaczną być z powodowanych szkód i proporcjonalnie do tych szkód karane".

K5. Podsumowanie wykorzystania efektu telekinetycznego dla celów energetycznych

Na obecnym stadium ich rozwoju, każde z telekinetycznych urządzeń darmowej energii omówionych w tej monografii napotkało na jakąś formę skrytych prześladowań, które uniemożliwiają lub powstrzymują jego praktyczne wdrożenie na Ziemi. Przykładowo, wynalazca i budowniczy danego urządzenia nagle umiera w dosyć tajemniczych okolicznościach, zaś po jego śmierci nie ma już nikogo kto byłby zainteresowany wdrożeniem danego wynalazku do produkcji. Albo dane urządzenie zostaje zamknięte i odcięte od świata przez jakiś hermetyczny kult, który zamierza je uwolnić dopiero po końcu świata. Albo nagle jak spod ziemi wyrastają entuzjastyczni biurokraci, którzy wynajdują najróżniejsze wymówki aby uniemożliwić podjęcie seryjnej produkcji danego urządzenia. Zgodnie z tym co napisałem w rozdziale VB tej monografii, tego typu tajemnicze przeszkody noszą cechy celowo indukowanych przez szatańskich UFOautów okupujących naszą planetę. Dlatego moje osobiste wyjaśnienie dla owego niezwykłego ciągu "przypadków losowych" jakie prześladowają opanowanie darmowej energii przez naszą cywilizację, jest że powstrzymywanie owego skrycie dokonują okupujący nas UFOauci. Nawet jednak jeśli czytelnik nie zgadza się z tym moim wyjaśnieniem, ciągle musi przyznać, że owych dziwnych "zbiegów okoliczności" jest statystycznie zbyt dużo aby był to zwykły przypadek, oraz że coś bardzo szatańskiego dzieje się z wynalazkami urządzeń darmowej energii.

Istnienie owych skrytych prześladowań powoduje, że dotychczas ciągle nie zaistniały wymagane warunki aby dzisiejsze urządzenia darmowej energii dopracowane zostały do perfekcji pod względem technicznym. Stąd, niezależnie od skrytych prześladowań, urządzenia te dodatkowo posiadają najróżniejsze niedoskonałości techniczne, jakie także wymagały będą dopracowania. Jak zaś wiadomo z historii techniki, proces stopniowego i pracowitego eliminowania takich przeszkód zajmuje wiele lat – jako ilustrację patrz **rysunek K9**. Dla przykładu, od czasu eksperymentów Franklina z 1745 roku, do zbudowania w 1831 roku przez Faradaya pierwszego efektywnego generatora elektryczności, upłynęło prawie 90 lat. Niemniej brak technicznej doskonałości oraz skryte uniemożliwianie oddania do powszechnego użytkowania pierwszego telekinetycznego urządzenia efektywnie pozyskującego energię termiczną otoczenia, wcale nie oznacza że telekinetyczne urządzenia darmowej energii nie są możliwe do zbudowania. Telekinetyczne urządzenia darmowej energii już obecnie istniejące, dostarczyły bowiem dowodu, iż idea takich urządzeń jest całkowicie realna, zaś ich techniczne urzeczywistnienie pozostaje już tylko kwestią czasu.

Efekt telekinetyczny nie był dotąd znany i badany przez ortodoksyjną naukę ziemską. (Jak dotychczas instytucjonalna nauka ortodoksyjna uparcie odmawia też jakiegokolwiek zainteresowania się tym zjawiskiem lub wszystkim co z nim się wiąże - patrz podrozdziały K2.4.3, K4 i VB5.1.1.) Stąd też wszelkie dotychczasowe osiągnięcia w budowie telekinetycznych urządzeń darmowej energii wynikają bądź to ze znalezisk empirycznych naszych wynalazców, bądź też z uzyskanych przez niektóre osoby "darów" i przekazów (patrz [7/2]) od sprzyjającej nam cywilizacji totalizycznej z kosmosu, nie zaś z systematycznych badań naszych naukowców ortodoksyjnych i ich głębokiej znajomości podstaw teoretycznych. Z tego powodu dotychczas budowane telekinetyczne urządzenia darmowej energii są niskiej efektywności, zaś ich wydatek w większości przypadków z ledwością

wystarcza do pokrycia tarcia pomiędzy ich ruchomymi częściami. Niemniej historia techniki uczy nas, że jeśli coś wogóle daje się zbudować, daje się to także udoskonalić do praktycznie użytecznego poziomu – patrz rysunek K9. Niemniej aby poprawić efektywność urządzeń darmowej energii, koniecznym jest zainicjowanie i skompletowanie jakiegoś programu intensywnych badań podstawowych nad efektem telekinetycznym. Badania te pilotowałyby techniczną implementację tego efektu.

Postulując tu podjęcie badań podstawowych nad efektem telekinetycznym, warto równocześnie uświadomić sobie perspektywy na przyszłość jakie otwarte zostaną technicznym opanowaniem budowy telekinetycznych urządzeń darmowej energii. Wszakże **telekinetyczne urządzenia darmowej energii noszą w sobie potencjał do spowodowania na Ziemi pradziwej rewolucji światopoglądowej**. Przykładowo, umożliwiając one budowę "perpetuum mobile" – a więc dowodzą że fundamenty teoretyczne dzisiejszej nauki ortodoksyjnej są całkowicie błędne. Dowodzą one empirycznie istnienia przeciw-świata w jakim rezyduje Bóg i nasze dusze – ujawniają więc że ateizm jest okropnym błędem ludzkości. Ujawniają one mechanizmy za takimi zjawiskami jak telekineza, telepatia, uzdrawianie, ESP, itp. – a więc dowodzą empirycznie że tzw. "niewyjaśnione zjawiska" dotychczas ignorowane przez ortodoksyjną naukę ziemską posiadają fizykalne uzasadnienie dla swego istnienia. Otwierają one drzwi dla budowy telekinetycznych urządzeń napędowych typu używanego w międzygwiazdnych magnokraftach – czyli otwierają możliwość aby ludzkość sięgnęła do gwiazd. Umożliwiają one także budowanie urządzeń ujawniających UFOonautów dotychczas pozostających niewidzialnymi dla ludzkich oczu, a także wyjaśniają mechanizm tzw. "telekinetycznego migotania" jakie okupujący nas UFOnauci używają dla ukrywania się przed nami – w ten sposób dowodząc nam ilustracyjnie, że ludzkość jest skrycie okupowana przez szatańskich UFOonautów.

W życiu codziennym opanowanie urządzeń darmowej energii będzie także prowadziło do indywidualnej (tj. nie-scentralizowanej jak obecnie) produkcji elektryczności, oddzielnie dla potrzeb każdego gospodarstwa domowego a niekiedy nawet każdego urządzenia technicznego. Siłownie telekinetyczne wielkości agregatów współczesnych lodówek będą wytwarzały wystarczającą ilość elektryczności aby w pełni zaspokoić potrzeby danego gospodarstwa domowego, samochodu, czy maszyny. I wszystko to prawie bez żadnych kosztów i opłat. Zaniknie więc zapotrzebowanie na obecnie istniejące, kosztowne elektrownie i linie przesyłowe, wprowadzające rozliczne niebezpieczeństwa, zużywające materiały i surowce, oraz zanieczyszczające naturalne środowisko. Oczywiście zaniknie przy tym też i zapotrzebowanie na liczne instytucje jakie obecnie zajmują się generacją, dystrybucją, i sprzedażą energii.

Siłownie telekinetyczne mogą także być wykorzystywane w urządzeniach napędowych i produkcyjnych. Silniki telekinetyczne wbudowane w napędy przyszłości wyeliminują obecne zużycie paliwa, zaś maszyny wytwórcze zaopatrzone we własne telekinetyczne generatory elektryczności uniezależnią ich użytkowników od dostaw energii.

Postęp w technicznej użyciu efektu telekinetycznego będzie posiadał także pozatechniczne następstwa. Najistotniejszym z nich jest otwarcie drogi do dokładnego poznania biologicznej wersji tego efektu. Z historii medycyny wiadomo bowiem, że dokładne poznanie działania jakiejś części ludzkiego organizmu staje się dopiero wtedy możliwe, gdy opracowane zostało urządzenie techniczne jakie duplikuje funkcję owej części. Klasycznym przykładem jest tu funkcjonowanie serca jako pompy w układzie krwionośnym. Jak wiadomo dopiero w 1628 roku William Harvey odkrył, że serce funkcjonuje jako pompa. Jego odkrycie stało się możliwe dzięki wcześniejszemu opanowaniu budowy wydajnych pomp tłokowych, wywołanego rozwojem średniowiecznego górnictwa. Z kolei poznanie funkcji serca zainicjowało rozwój nowoczesnej kardiologii. Na podobnej więc zasadzie, obecne rozpracowywanie urządzeń telekinetycznych toruje drogę przyszłym badaniom ludzkiej aktywności telekinetycznej. To zaś przybliży czasy wykorzystania nieogarniętych sił psychokinezy dla celów medycznych, leczniczych, i udoskonalania naszych osobowości.

Przez ostatnie kilkadziesiąt lat nadzieje ludzkości na rozwiązanie jej problemów energetycznych pokładane były w spektakularnym bożku zniszczenia zwanym "energia jądrowa". Aby pozyskać

łaskawość tego bożka, przez dziesięciolecia karmiliśmy go ofiarami ludzkimi. Podczas gdy jednak jego apetyt na ofiary wzrastał, obficie rozdzielane obietnice pozostawały złudnymi. Dopiero ostatnio nasza uwaga znowu powróciła do pola magnetycznego. Pokojowa pracowitość tego oddanego sprzymierzeńca wspiera działania ludzkości od kilku już tysięcy lat. Jednakże jego niepozorność dotychczas osłabiała nasze zainteresowanie. Teraz więc, gdy nieogarnięte możliwości pola magnetycznego z wolna zaczynają być uświadamiane, wszyscy powinniśmy się włączyć do ich poznania i pokojowego wykorzystania.

| Kierunek upływu czasu (kierunek udoskonaleń urządzeń spowodowany upływem czasu) | | | | | | | | | | |
|--|---|----|----------------------------------|---------------------------------|--|---------------------------------|-----------------------------------|----------------------------|--|----------------------|
| | | 3. | 1.Przem,2.Prz. 3.Deformacja | | | | | | | |
| | Napędy | | | | | | | | Przysz- | |
| 3. | z obiegiem pola magnetycz- nego | 2. | 1.Przemieszcz. 2.Przyspiesze. | Silnik telek. (2036 rok) | Darmowa energia | | | | łość V | |
| | | 1. | 1.Przemiesz- czenie pola | Silnik elektr. (1836 rok) | Generator elek- tryczności:1831. | | | | | |
| | | 3. | 1.Przepływ,2. Przys,3.Ciepło | Silnik spalin. (1867 rok) | MHD generator (1946 rok) | | Ogniwo termo- elektrycz (1922) | | | |
| | Napędy | | | | | | | | Teraż- niej- szość | |
| 2. | z obiegiem masy (energii dostarcza ruch masy) | 2. | 1.Przepływ 2.Przyspiesze. | Silnik pneuma- tyczny (1860) | | | | | | |
| | | 1. | 1.Przepływ jednostajny | Wiatrak (1191 rok) | | | | | | |
| | | 3. | 1.Ruch,2.Przys 3.Deformacja | Sprężyna (ok. 1500 rok) | | | Transducer:1919 piezo-elektr. | | V | |
| | Napędy | | | | | | | | | |
| 1. | z obiegiem siły mechani- cznej | 2. | 1.Ruch jednos. 2.Przyspiesze. | Koło zamachowe | | Maszyna Wimshursta:1878 | | | | |
| | | 1. | 1.Ruch jedno- stajny | Kierat | | Maszyna Van de Graffa (1935) | Electrophorus Volty (1775) | | | |
| E | Rodzaj czynnika robotczego | Ge | Nośnik energii | Napędy | Silniki (ruch względny) | Generatory (ruch elektro.) | Agregaty pradotwórcze | Maszyny elektrostatycz. | Ogniwa, baterie akumulatory | Postęp |
| | | c | Rozwiązania techniczne | | Wyraża kombinację nośnika energii na wejściu oraz rodzaj energii na wyjściu. | | | | | |

Tablica K1. **Tablica Cykliczności opracowana dla urządzeń energetycznych** wykorzystujących różne formy ruchu do wytwarzania energii elektrycznej. Jej pionowa oś (tj. urządzenia zestawione w kolejnych wierszach) obrazuje wykorzystywanie coraz bardziej złożonych rodzajów ruchu jakie wraz z upływem czasu wykorzystywane są w zasadach działania kolejnych generacji urządzeń energetycznych o wzrastającym stopniu doskonałości. Natomiast pozioma oś (tj. urządzenia zestawione w kolejnych kolumnach) ujawnia symetryczną powtarzalność (cykliczność) w zasadach działania i produkcie działania (wydatku) urządzeń poszczególnych generacji. Pozioma przerywana linia ukazuje współczesny poziom naszej nauki i techniki (tj. wszystkie urządzenia których położenie w tablicy leży pod tą linią mogłyby już obecnie być zbudowane ponieważ zjawiska i zasady leżące u podstawy ich działania już są znane). Nadal niewypełnione miejsca tej Tablicy Cykliczności wskazują rodzaje urządzeń energetycznych ciągle czekających na swego wynalazcę. Analizując położenie tych pustych miejsc (tj. ich wiersz i kolumna) możliwym jest ekstrapolowanie dla nich przyszłych zjawisk i zasad działania wykorzystywanych w ich konstrukcji.

Rys. K1. Trzy kolejne stadia działania silnika Johnson'a (oznaczone: a, b i c) na magnesy stałe. Po angielsku silnik ten nazywany jest czasami "Permanent Magnet Motor - PMM". Stanowił on historycznie pierwsze działające urządzenie telekinetyczne o sprawności przekraczającej 100%. Jego konstrukcja i opis działania opublikowane były w artykule [1K2.1] Jormy Hyypia, "Amazing Magnet-Powered Motor", Science & Mechanics, Spring 1980, strony 45-48 i 114-117, oraz objęte patentem USA nr 4,151,431. W oryginalnej wersji silnik ten zawierał tylko dwa podzespoły, tj. nieruchomy stojan (3) oraz banano-kształtne magnesy aktywatora efektu telekinetycznego (1). Jego sprawność tylko nieznacznie przekraczała 100%, stąd wystarczała ona zaledwie do pokrycia tarcia jego ruchomych części. Gdy raz rozpedzony, silnik ten obracał się więc w nieskończoność, demonstrując poprawność idei urządzeń telekinetycznych. Jednakże (podobnie jak "aeolipile" zbudowana przez Hero z Aleksandrii - patrz rysunek K8) nie był on w stanie dostarczyć użytecznej mocy. Do powyższego rysunku wprowadzono też nieistniejący w oryginalnym silniku wirnik (2), zaznaczony linią przerywaną. Wprowadzenie tego wirnika postuluję dopiero ja w celu bardziej efektywnego odbioru wyporu telekinetycznego P'. Wirnik ten może też zostać wykorzystany do bezpośredniej generacji prądu elektrycznego (podobnie jak wirnik w N-Machine), przekształcając ten silnik w agregat prądotwórczy.

Rys. K2. Zdjęcie działającego prototypu "N-Machine" - tj. generatora telekinetycznego na prąd stały. Generator ten jest obecnie najlepiej poznanym, najdokładniej przebadanym i najszerzej budowanym urządzeniem telekinetycznym o sprawności przekraczającej "magiczną" barierę 100%. Oryginalnie został on zaprojektowany przez Bruce DePalma (USA), na podstawie idei "dysku magnetycznego" generującego prąd elektryczny zbudowanego i opisanego jeszcze w 1831 roku przez Michael'a Faraday'a. Prace rozwojowe nad pokazanym tu prototypem prowadzone były przez DePalma Energy Corporation (1187 Coast Village Road #1-163, Santa Barbara, CA 93108, USA) w kooperacji z Indian Nuclear Power Board, Karwar, Indie. Jednakże od pewnego czasu DePalma przeniósł się do Nowej Zelandii (DePalma Institute, 211 Howard Rd, Private Bag 11, Oerere Point, New Zealand). Równoległe prace badawcze i rozwojowe nad tym samym generatorem prowadzi też spora liczba innych badaczy z wielu krajów świata. Pokazany tu prototyp N-Machine (nazwany "Sunburst") posiada długość około 1 [metra] i średnicę około 40 [cm]. Waży on około 400 kg. Jego sprawność całkowita przekroczyła 104.5%, przy wydatku równym $800A \cdot 3.1V = 2480$ [Wat]. Wideo (w amerykańskim systemie NTNC) dokumentujące budowę i działanie tego generatora mogą być zamawiane bezpośrednio u DePalma.

Rys. K3. Schemat ilustrujący konstrukcję i zasadę działania "N-Machine". Ten telekinetyczny generator prądu stałego składa się z ułożyskowanej osi (1) wykonanej z materiału przewodzącego, na której osadzony jest jednolity dysk miedzianego wirnika (2); dla lepszej komunikatywności rysunku uwidoczniony przekrój tego wirnika pozostawiono tu niezakreskowanym. W wirniku tym zamontowane zostały dwa (zakropkowane) pierścieniowe magnesy stałe (3) wytwarzające pole o sile około 6750 [gausów]. Szczotki (4) i (5) dotykające wirnika (2) i przewodzącej osi (1) zbierają wytwarzany prąd i podają go do kolektora wyjściowego (9). Silnik napędzający (7), zasilany jest z kolektora wejściowego (8). Wytwarzana przez ten silnik (7) prędkość obrotowa około $n=2600$ [obr/min] jest podawana poprzez przekładnię pasową (6) i przewodzącą oś (1) na miedziany wirnik (2). Przyspieszenie dośrodkowe, wywołane wirowaniem tego nasyconego polem magnetycznym wirnika, wytwarza efekt telekinetyczny. Jedyne obiekty ruchome znajdujące się w zasięgu działania tego efektu to wolne elektrony zawarte w mosiądzu. Efekt telekinetyczny oddziałuje więc na te elektrony powodując ich wypychanie ku środkowi wirnika. Szczotka (5) dotykająca przewodzącej osi, oraz szczotka (4) umieszczona na obrzeżu wirnika, odbierają wymuszany w ten sposób przepływ prądu i kierują go do zewnętrznego odbiorcy. Ponieważ moc tego prądu wyjściowego przekracza moc zużywaną przez silnik (7), stąd obecne prace rozwojowe koncentrują się na usunięciu przeszkód technicznych w adoptowaniu części tego wydatku dla samo-zasilania silnika (7).

Rys. K4. Zdjęcie telekinetycznego agregatu elektrostatycznego "Thesta-Distatika". Widea dokumentujące działanie tego agregatu upowszechniane są przez grupę religijną METHERNITHA (CH-3517 Linden bei Bern, Switzerland). W Polsce takie widea mogą być oglądnięte za pośrednictwem osób i organizacji jakie ze mną współpracują, np. "Wrocławskiego Klubu Popularyzacji i Badań UFO/Magnokraftów" przy DDK Psie Pole (Pl. J. Piłsudskiego 2, 51-152 Wrocław), prowadzony przez Ireneusza Hurija. Krótki opis tego agregatu zawarty został w zachodnio-niemieckim czasopiśmie Raum & Zeit, nr 34, Juni/Juli 1988, strona 94. Powyższy agregat jest pierwszą siłownią telekinetyczną, która już na obecnym etapie swego rozwoju nadaje się do praktycznego wykorzystania (np. dla celów ogrzewczych lub oświetleniowych). Demonstrowany publicznie prototyp tego agregatu waży około 20 [kg]. Jego tarcze o średnicach około 55 [cm] obracają się przeciwbieżnie z szybkością około $n=60$ [obr/min]. Jego właściciele twierdzą, że wytwarza on prąd stały o napięciu od 700 do 900 [V] (poprzez użycie opornika - zbijanym do około 250 [V]) i fluktującej mocy o wartości chwilowej dochodzącej do 3 [kW]. Jak to jednak wyjaśniono w podrozdziale K2.3.3 jego wydatek posiada zarówno składową stałą jak i składową zmienną o $f=50$ Hz. Ubocznym produktem jego pracy jest jonizacja otaczającego powietrza i wytwarzanie znacznych ilości ozonu. Oprócz wstępnego rozruchu ręcznego, nieprzerwane działanie tego agregatu podtrzymywane jest poprzez wyzwalane przez niego siły elektrostatyczne, nie wymagając żadnego zewnętrznego zasilania w energię lub paliwo. Cały jego wydatek elektryczny reprezentuje więc darmową energię użytkową.

Niezwykle interesującym aspektem tego agregatu jest że zawiera on dwa podzespoły które występują także w baterii telekinetycznej omówionej w podrozdziale K2.4 oraz w piramidzie telepatycznej zaprezentowanej w podrozdziale N2. Są to tuba (patrz "T" z rysunków K7 i N2), widoczna tutaj w poziomym ułożeniu na samym szczycie agregatu, oraz dwa induktorki (patrz I_1 i I_2 z rysunkach K7 i N2) na powyższym zdjęciu widoczne jako podkowiaste magnesy zamontowane do płyty podstawowej pomiędzy ogromnymi skrajnymi butelkami lejdejskimi (pokrytymi siatką) - patrz też rysunek K5.

Rys. K5. Konstrukcja mechaniczna i podstawowe podzespoły telekinetycznej influenzzmaschine. Ponieważ oryginalne rysunki tej maszyny zaginęły, powyższa ilustracja stanowi ich odtworzenie dokonane głównie na podstawie mojej pamięci, wspieranej jedynie zachowanymi w jego komputerze opisami przytoczonymi w podrozdziale K2.3.3. Wymiarowania rysunku dokonano "na oko", tj. bez zachowania skali.

(a) Telekinetyczna influenzzmaschine w widoku od tyłu.

(b) Influenzzmaschine w widoku od przodu. Ukazane zostało wzajemne rozmieszczenie poszczególnych podzespołów oraz ich oznaczenia symboliką używaną w opisach z podrozdziału K2.3.3.

(c) Struktura nośna (rama) telekinetycznej influenzzmaschine. Do owej ramy wszystkie podzespoły influenzzmaschine są potem montowane.

(d) Schemat kinematyczny influenzzmaschine. Zilustrowano podzespoły dokonujące ruchu obrotowego, tj. tarcze przednią (dc) i tylną (dg), przednie (Pc) i tylne (Pg) koła pasowe obu tarcz, pas (B), oraz wrzecionko (Ts) z jego dwoma kołami pasowymi - ułożyskowanym (Pb) i zaklinowanym (Pr). Zauważ że oś obrotu wrzecionka (Ts) leży w płaszczyźnie prostopadłej do osi obrotu tarcz szklanych (dc) i (dg).

(e) Influenzzmaschine w widoku bocznym uwidaczniającym czoło wrzecionka (Ts) dla którego ukazania usunięto przesłaniający je kondensator (L-).

Rys. K6. Schemat elektryczny telekinetycznej influenzzmaschine. Copyright © 1998 by Prof. dr inż. Jan Pająk. Podzespoły kinematyczne (tj. tarcze szklane "ds" i "dg", wrzecionko "Ts", oraz pas "B") istotne dla działania układu elektrycznego tej maszyny wyróżniono za pomocą przerywanej linii.

Maszyna ta obejmuje następujące główne podzespoły elektryczne połączone nawzajem w pokazany powyżej sposób (patrz też rysunki K5 i K4): tuba (T), induktorki (I_1) i (I_2), kondensatory indukcyjne (L), kondensatory (C), dynamo-silnik (Dm), oporniki (R), głowice indukujące (H) i (h), magnesy (m) i (Mo), oraz wyjście prądowe (Wo). Tuba (T) i induktorki (I_1) i (I_2) opisane zostały szczegółowo w podrozdziale K2.4.1.

Ponieważ oryginalne rysunki tej maszyny zaginęły, powyższy schemat stanowi jej odtworzenie dokonane z mojej pamięci, ukierunkowywanej tylko zachowanymi w komputerze opisami przytoczonymi w podrozdziale K2.3.3. Stąd niektóre z pokazanych na tym schemacie połączeń lub podzespołów w rzeczywistości mogą przebiegać nieco inaczej. W miarę jak zdołam odnaleźć jakieś swe zdekompletowane notatki, w przyszłych wydaniach opisu telekinetycznej influenzzmaschine schemat ten może podlegać dalszemu uściśleniu.

Rys. K7. Ilustracja generalnej budowy baterii telekinetycznej. Bateria taka składa się z kilku stosunkowo łatwych do wykonania podzespołów które przy odpowiednim połączeniu wzajemnym formują rodzaj skrzyżowania autotransformatora (A), obwodu drgającego (R) i prostownika (T). Jej znamionym podzespołem jest komora rezonansowa (D) na pokazanym tu przykładzie symbolizowana pustym w środku kształtem (D) wykonanym z blachy aluminiowej i posiadającym mały otwór wlotowy w jednym z końców (praktycznie komora ta może być uformowana na wiele różnorodnych kształtów, pod warunkiem że kształty te koncentrują wibracje telepatyczne w ich punkcie ogniskowym). W punkcie ogniskowym tej komory (tj. na powyższym regularnym przykładzie dokładnie w jej centrum) zawieszony jest kryształ kwarcowy (Q). Bateria zawierać też musi rezonator (R) czyli obwód drgający składający się z kombinacji indukcyjności (I) i pojemności (C). Dla zwiększenia komunikatywności niniejszego rysunku cały obwód rezonatora wyróżniono poprzez obwiedzenie go linią kropkową. Dalsze podzespoły baterii to dwa induktorki odchylające oznaczone (I_1) i (I_2), tuba (T), autotransformator lub transformator (A), oraz wyjście prądowe użytkownika (W). Poza magnesikami induktorków (I_1) i (I_2) żaden inny z podzespołów tej baterii nie powinien być wykonany z materiału ferromagnetycznego lub zawierać magnesy.

Obwody działającej baterii telekinetycznej muszą spełniać cały szereg warunków operacyjnych (patrz podrozdział K2.4). Najważniejsze z nich obejmują: harmoniczność jej wszystkich podzespołów, "przeciwsobność" jej rezonatora (obwodu drgającego), stopień telekinetycznego wzmocnienia jej induktorków, kompatybilność operacyjna jej tuby.

Rys. K8. Konstrukcja elementu grzejnego Davey'a. Najważniejszym jego elementem jest polkulista czasza rezonująca (1). Przy eksperymentalnej produkcji zwykle wykonana jest ona ze starej pokrywki dzwonka rowerowego. Wymiary tej czaszy są nieistotne, ważne jest jednakże aby wpadała ona w rezonans dźwiękowy przy częstotliwości 50 Hertzów, oraz aby jej powierzchnia była równoległa do zewnętrznej czaszy oporowej (2). Czasza rezonująca (1) osadzona jest na końcu elastycznego pretła (8) i utrzymywana tam przy pomocy nakrętki (3). Pret (8) wykonany jest z jakiegoś odpornego na ciepło i sprężystego tworzywa (np. nylonu, teflonu, itp.). Grzałka zawiera też drugą czaszę oporową (2) jaka osadzona zostaje na tym samym pretle (8) w taki sposób że jej powierzchnia jest równoległa do czaszy (1), i odległa o niej o eksperymentalnie dobrany wymiar "L" (wymiar ten wynosi około 4 mm). Aby właściwie dobrać wymiar "L", do kolnierza oporowego pretła (8) przyparta jest podkładka (4) której grubość zostaje eksperymentalnie dobrana poprzez zeszlifowywanie podczas "nastrajania" grzałki. Czasza oporowa (2) utrzymywana jest w swojej pozycji poprzez dociskanie nakrętki (5). Dwa elastyczne przewody (6) i (7) doprowadzają prąd do obu czasz grzałki. W doprowadzaniu tym istotne jest aby czasza rezonująca (1) była podłączona do aktywnej fazy zasilania (t.j. do tego przewodu (6) jaki posiada w sobie prąd), natomiast czasza oporowa (2) była podłączona do uziemienia (t.j. do tego przewodu (7) który reprezentuje ziemię w domowej sieci elektrycznej).

Rys. K9. Ewolucja myśli technicznej od prototypu do wersji użytkowej. Około roku 130 B.C. Hero z Aleksandrii zbudował prototyp turbiny zwanej "aeolipile" - patrz część (a) rysunku. Jednakże dopiero w 1884 roku angielski wynalazca, Charles Algernon Parsons, zbudował pierwszą wersję użytkową turbiny parowej która wykorzystywała zasadę aeolipile w sposób wystarczająco efektywny aby dostarczyć użytecznej mocy mechanicznej - patrz część (b). Ponadczasowym hamulcem wbudowanym w rozwój każdej nowej myśli jest prawo równoważności pomiędzy "siłą innowacyjną" i "inercją intelektualną" jakie stanowi intelektualny odpowiednik dla fizycznych praw "akcji i reakcji" i praw Newtona (patrz punkt #5 w podrozdziale I4.1.1). Stąd, podobnie jak większość średniowiecznych autorytetów nie wierzyła w możliwość wykorzystania pary dla celów napędowych, również znaczna część obecnych naukowców jest przeciwna budowie siłowni telekinetycznych.

(a) Działanie aeolipile. Wykorzystywała ona jedynie odrzut rozprężającej się pary uchodzącej z fajkowatych ramion, marnotrawiąc energię ciśnienia, bezwładności i temperatury tej pary. Z uwagi więc na niską efektywność konwersji energii zawartej w uchodzącej parze, produkowała ona moc jaka z ledwością wystarczała do pokrycia tarcia jej ruchomych części. Stąd obroty aeolipile (podobnie jak ruch dzisiejszych urządzeń telekinetycznych) jedynie demonstrowały poprawność jej zasady działania, nie były jednak w stanie dostarczyć użytecznej energii mechanicznej. Efektywność większości obecnych siłowni telekinetycznych (wyłączając jednak Thesta-Distatica) opowiada poziomowi aeolipile.

(b) Zasada działania turbiny parowej, wyjaśniona na jednej z kilku kolejnych kaskad jej wirników. Łopatki wirnika odchylają strumień pary, przejmując od niego impakt inercyjny. Dodatkowo, para przepływająca w kanale międzyłopatkowym ulega rozprężeniu i przyspieszeniu, napędzając łopatki siłami reakcyjnymi podobnymi do tych z pędnika raketowego. Po wyjściu z danego wirnika, przepływ pary jest następnie przechwytywany przez łopatki obudowy i przekierowywany na wirnik następnego stopnia. Stąd, kaskadowy proces konwersji energii w takiej turbinie jest wystarczająco efektywny aby wyprodukować użyteczną nadwyżkę mocy mechanicznej. Zanim obecne siłownie telekinetyczne nadadzą się do masowego wykorzystania, wynalazcy w podobny sposób muszą podnieść ich efektywność.

WYKORZYSTANIE WIRÓW PRZECIWIW-MATERII

Efekt telekinetyczny jest zjawiskiem jakie manifestuje swoją obecność w całym szeregu odmiennych dyscyplin, urządzeń i zastosowań. Właściwie to pojawia się on w każdej sytuacji, kiedy jakiś rodzaj pola magnetycznego poddawany jest przyspieszeniu lub opóźnieniu. Tylko w niniejszej monografii, a także w jej poprzedniczce czyli monografii [1/3], najróżniejsze jego zastosowania omawiane są m.in. dla:

#1. Najróżniejszych urządzeń technicznych, takich jak urządzenia napędowe, energetyczne, telekinetyzujące, itp.

#2. Najróżniejszych zjawiskach na nim bazujących a wykorzystywanych przez naszą cywilizację w chemii, medycynie, rolnictwie, itp.

#3. Jego czystej manifestacji występującej w zjawiskach paranormalnych opisywanych w podrozdziałach H1.2 i NB3. Obejmuje to przykładowo lewitację, psychokinezę, uginanie różdżek radiestezyjnych, itp.

#4. Wielu poprzednio niewyjaśnialnych zachowaniach cząsteczek elementarnych. Przykładowo w efekcie tunelowym.

#5. Najróżniejszych anomaliach z fizyki ciała stałego. Przykładowo w kierunkowej stabilności żyroskopów. Aż do odkrycia efektu telekinetycznego stabilność ta mogła być opisana jedynie w kategorii efektów a nie w kategorii mechanizmu jaki ją wywołuje. Tymczasem efekt telekinetyczny stwierdza, że stabilność ta wynika właśnie z powodu jego generowania w żyroskopach przyspieszeniem dośrodkowym ich ruchu wirowego.

#6. Najróżniejszych niekonsekwencjach zjawisk elektrycznych. Jako przykład rozważ tu dysk Faraday'a jaki był pierwszym generatorem elektryczności na Ziemi (obecnie dysk ten wykorzystywany jest w N-Machine opisanej w podrozdziale K2.2).

#7. Odnotowanych ostatnio zjawiskach utraty wagi przez niektóre substancje lub obiekty jakie poddawane są działaniu przyspieszonego pola magnetycznego jakie generuje efekt telekinetyczny. Przykłady tych substancji dyskutowane są w podrozdziale NB1.

Oczywiście, na dodatek do powyższych, istnieją także dalsze manifestacje i zastosowania tego efektu, jakie nie mogą być opisane w tak krótkim podrozdziale.

Poprzez ujawnienie tego wszystkiego, staram się tutaj uświadomić, że efekt telekinetyczny jest jednym z najbardziej pierwotnych zjawisk natury, ponieważ manifestuje on swoją obecność w tak wielu obszarach, sposobach i zastosowaniach. Niemniej ortodoksyjni naukowcy, którzy prezentują społeczeństwu każdą taką dyscyplinę, zastosowanie, czy wynalazek, jak dotychczas wierzą, że mają do czynienia z jakimś lokalnym zbiegiem korzystnych okoliczności, jaki jest miejscowy, unikalny dla ich dyscypliny i jaki poprzez przypadek dostarcza im zasad działania jakie oni wykorzystują. Z powodu takiej postawy, ten wszechobecny i bardzo istotny efekt, pozostawał nieodnotowany przez ortodoksyjną naukę ziemską przez tak długo, zaś w następstwie tego, oczywiście pozostawał niewykorzystany. Jest więc już najwyższy czas abyśmy zmienili sposób na jaki myślimy o tym zjawisku będącym odwrotnością tarcia. Poprzez uznanie istnienia tego nowego, wszechobecnego i istotnego zjawiska, uczynimy początek w naszym wykorzystaniu efektu telekinetycznego dla dobra naszej cywilizacji.

Efekt telekinetyczny rządzi też zjawiskami na Ziemi, jakie dotychczas opisywane były zupełnie innymi mechanizmami. Ich przykładem jest **pogoda**. Oto więc opisy tych dalszych obszarów i zjawisk, w jakich efekt telekinetyczny w przyszłości może znaleźć zaskakujące zastosowania.

KB1. Sterowanie wiatrami na Ziemi

Jak się okazuje, nasza planeta przenikana jest we wszystkich kierunkach przez kolosalne wiry przeciw-materii. Wiry te mają zamknięty obwód i kształt toroidalny przypominający kształt ciastka "donut". Średnica wirującego sznura przeciw-materii może w takich wirach osiągać ponad tysiąc kilometrów. Z kolei zewnętrzna średnica toroidu po jakim ów wir się domyka w obwód zamknięty, może wielokrotnie przekraczać średnicę Ziemi. Wiry te mają kształt i strukturę, jaka dokładniej opisywana jest w podrozdziale H4.2. Generalnie rzecz biorąc, wiry te dzielą się na "**rozrzedzające**" i "**sprężające**" powietrze - w obu tych swoich wersjach wykazując przeciwstawne do siebie cechy. Wiry rozrzedzające powietrze powodują powstawanie podciśnienia w ich obrębie. Natomiast wiry sprężające powietrze powodują powstawanie nadciśnienia w ich obrębie. Wszystkie te wiry wnikają w objętość naszej planety w jakimś punkcie jej powierzchni, jakiego położenie może się zmieniać. Po wniknięciu do Ziemi na jednej z jej półkul, przenikają one przez jej wnętrze, poczym wyłaniają się w jakimś przeciwstawnym miejscu na Ziemi po jej drugiej stronie. Potem, po zakreśleniu ogromnego łuku w przestrzeni kosmicznej, powracają one ponownie do punktu w jakim się zaczęły.

Z powodu efektu telekinetycznego, jaki formowany jest przez przeciw-materię tych kolosalnych wirów, ich unikalną cechą jest, że w obszarze gdzie przebiegają poprzez atmosferę ziemską, formują one wirowe wiatry. Wiatry te zwykle nazywane są "cyklonami" i "antycyklonami". Faktycznie też wszelkie wiatry jakie wieją na Ziemi, w rzeczywistości są formowane przez cząsteczki powietrza które podążają za poruszeniami przeciw-materii w przeciw-świecie. Z kolei wiatry okrężne, jakie zawsze wieją po obwodach zamkniętych i jakich jest najwięcej na Ziemi, formowane są właśnie przez takie kolosalne wiry przeciw-materii. Z tego powodu wiatry okrężne na Ziemi daje się podzielić na dwie klasy, jakie odpowiadają owym dwóm powyższym rodzajom takich wirów przeciw-materii w kształcie toroidu lub ciastka "donut" istniejącym w przeciw-świecie. Są to:

#1. Wiatry wirujące wokół obszaru **obniżonego ciśnienia** atmosferycznego. Na półkuli północnej wirują one w kierunku przeciwstawnym do kierunku ruchu wskazówek **zegara referencyjnego**, jaki ułożony został na ziemi i odwrócony swoją tarczą ku górze. Jednak na półkuli południowej wieją one zgodnie z kierunkiem ruchu wskazówek takiego zegara.

Wiatry wiejące wokół obszaru obniżonego ciśnienia mają tendencję do zawężania swojej średnicy i uzyskiwania **ogromnej szybkości** ruchu wirowego. To one na półkuli północnej formują niszczycielskie "cyklony". Na półkuli południowej formują one swoje odpowiedniki jakie jednak wirują w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek zegara.

Z powodu niskiego ciśnienia panującego w ich obrębie, te wiry przeciw-materii zawsze stymulują kondensowanie się pary wodnej. Stąd zawsze towarzyszą im silne **opady** deszczu. Ich nadejście na dany obszar zawsze więc jest zwiastunem złej pogody.

Szczególną odmianą tych wiatrów są **tornada**. Tornada te także formowane są przez owe szczególne wiry przeciw-materii, które w swoim obrębie utrzymują obszar obniżonego ciśnienia. Powrozy wirującej przeciw-materii doznają w nich tymczasowego skurczu do średnicy zaledwie kilkuset metrów, lub nawet mniejszej. W takich wirach przeciw-materii o bardzo małej średnicy wirowania, wytwarzany efekt telekinetyczny jest na tyle potężny, że może on przemieszczać nie tylko cząsteczki powietrza, ale nawet całe ciężarówki czy budynki. Tornada, podobnie jak cyklony, na półkuli północnej - tj. tam gdzie wnikają one w Ziemię, wirują w kierunku przeciwstawnym do ruchu wskazówek zegara. Natomiast na półkuli południowej (np. w Nowej Zelandii i w Australii) wirują one w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek zegara.

#2. Wiatry jakie wieją wokół obszaru podwyższonego ciśnienia atmosferycznego. Te formowane są przez gigantyczne wiry przeciw-materii jakie na półkuli północnej wirują w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek zegara, zaś na półkuli południowej wirują w kierunku przeciwnym do ruchu wskazówek zegara. (Zauważ, że taki zegar odniesienia zawsze musi być zwrócony swoją tarczą do góry.) Temu rodzajowi wiatrów zawsze towarzyszy doskonała pogoda i bezchmurne niebo. Szybkość tych wiatrów jest też zawsze niewielka i relatywnie stała.

Wywodzenie się wszelkich wiatrów obiegowych wiejących na Ziemi od wirów przeciw-materii, ma jedno istotne następstwo. Mianowicie zezwala ono ludziom na **sterowanie wiatrami**. Z kolei poprzez sterowanie owymi wiatrami ludzie mogą sterować pogodą. Jedyne bowiem co jest potrzebne aby efektywnie sterować położeniem i kierunkiem wiania wiatrów, to wprowadzić duży magnokraft w środek takiego wiru przeciw-materii, zesynchronizować wir pola magnetycznego formowanego przez ten magnokraft z owym wirem przeciw-materii, a następnie przemieścić ów magnokraft. Wir przeciw-materii będzie wówczas podążał za wirującym polem magnokraftu. Z kolei przemieszczanie się wiru przeciw-materii spowoduje wędrówkę wiatrów jakie wir ten wywołuje na Ziemi.

Warto tutaj zauważyć, że UFO-nauci okupujący Ziemię, sterują w ten sposób wiatrami i pogodą na Ziemi od niepamiętnych już czasów. Za ich pośrednictwem realizują też swoje pasożytnicze cele - jak to opisałem w podrozdziale A3. Wszakże już mitologia starożytnej Grecji opisuje sterowanie wiatrami przez ówczesnych "bogów" - czyli przez starożytnych odpowiedników dla dzisiejszych UFO-nautow.

Powyższe warto uzupełnić informacją, że także prądy morskie, a także niekłężne wiatry wiejące w górnej atmosferze, typu "jet stream", wszystkie one wywoływane są strumieniami i wirami przeciw-materii. Wszystkie więc mogą być sterowane z użyciem magnokraftów dużych rozmiarów. Ponadto, jak to wyjaśniłem w podrozdziale O6, wirowe turbulencje powietrza jakie rozbijają nasze samoloty, faktycznie wzbudzone są wirami przeciw-materii formowanymi przez niewidzialne wehikuły UFO.

* * *

Ja doskonale rozumiem, że powyższe moje wyjaśnienie przeciw-materialnego mechanizmu kształtowania wiatrów i pogody na Ziemi wzbudzi szeroki krytycyzm całych nauk ortodoksyjnych. Wszakże na Ziemi istnieją ogromne rzesze ludzi, którzy zarabiają na życie dzięki tradycyjnym wyjaśnieniom mechanizmu wiatrów i pogody. Ludzie ci będą ostro krytykowali to co powyżej napisałem. Na szczęście dla mnie, prawdę zawsze daje się udowodnić. Dlatego jeśli prawdziwy mechanizm działania wiatrów i pogody jest taki jak to opisałem powyżej, wówczas istnieje sposób aby wykazać (lub też obalić) jego zasadność. Sposób ten polega na tym, że każdy "rozrzedzający" wir przeciw-materii jaki np. na półkuli północnej formuje niszczycielski cyklon lub tornado, po wnikięciu w Ziemię musi wyłaniać się w przybliżeniu po przeciwstawnej stronie naszej planety, oraz formować tam podobny "rozrzedzający" wir jaki również indukuje podobne zjawisko wiatrowe. Czyli gdyby w danej chwili obfotografować całą naszą kulę ziemską, wówczas musi istnieć na niej parzysta liczba takich "rozrzedzających" wirów oraz odpowiadających im wiatrów cyrkulacyjnych. Ponieważ zaś wszystkie takie niżowe systemy wietrzne formują zawirowania chmur, jakie widoczne są relatywnie wyraźnie na zdjęciach satelitarnych, w dzisiejszych czasach ich liczba i rozmieszczenie powinny dawać się już sprawdzić empirycznie.

Podobnie musi się też dzieć z wirami "sprężającymi". Ich całkowita liczba na Ziemi także musi być parzysta. Ponieważ jednak nie formują one wyraźnych zawirowań chmur, a jedynie obszary czystego nieba, podliczenie ich całkowitej liczby na Ziemi może okazać się nieco trudniejsze.

Istnieje jeden problem z powyższym sprawdzeniem. Polega on na tym, że takie wiry przeciw-materii nie posiadają jednorodnego przekroju wirowania wzdłuż całego obwodu formowanego przez nie toroidu. W niektórych obszarach mogą one być rozciągnięte bardziej, w innych zaś - mniej. To zaś oznacza, że w jednym miejscu obwodu toroidu mogą one formować np. potężne tornada, zaś po przeciwnej stronie Ziemi mogą one być zaledwie dużym obszarem niżowym wokół jakiego wiatry cyrkulują jedynie bardzo wolno. To zaś oznacza, że podczas takiego sprawdzania może być dosyć trudno określić które cyrkulacje na jednej półkuli odpowiadają którym podobnym cyrkulacjom na przeciwstawnej półkuli. Jednak ich sumaryczna liczba w skali całego globu zawsze musi być parzysta.

KB2. Techniczne formowanie chmur i mgły

Jak się okazuje, efekt telekinetyczny umożliwia także techniczne formowanie mgły i chmur. Odpowiednie dobranie częstości oscylacji pola telekinetycznego powoduje bowiem natychmiastowe

kondensowanie się pary wodnej zawartej w powietrzu, oraz formowanie zjawisk jakie na dużych wysokościach nazywane są chmurami, zaś tuż przy ziemi nazywane są mgłami. (Więcej na temat zjawisk i mechanizmów związanych z katalizą chemiczną, formowaniem chmur, oraz kondensowaniem pary wodnej, wyjaśnione jest w rozdziale NB.) To z kolei pozwala aby wehikuł typu magnokraft telekinetyczny drugiej generacji formował chmury i mgłę na każde życzenie jego załogi, a ponadto aby był on w stanie powodować opady deszczu na danym obszarze, kiedy tylko jego załoga tak zechce.

UFOnauci ukupujący Ziemię od niepamiętnych już czasów wykorzystują w swoich szatańskich działaniach tą zdolność ich wehikułów UFO do formowania chmur i do powodowania opadów. Przykładowo kiedy dobrze widoczny wehikuł UFO we dnie zawisa nad jakimś obszarem Ziemi, dla ukrycia swojej obecności wytwarza właśnie chmurę wokół swojej powłoki. W niemal też każdym przypadku kiedy UFOnauci zamierzają wylądować swój wehikuł na Ziemi w trybie widzialnym i w odkrytym obszarze, formują oni właśnie lokalną chmurę mgły wokół miejsca swego lądowania aby pozostawać nieodnotowani dla ludzi. Mgłę formują oni także w przypadkach uprowadzania ludzi we dnie i z miejsc publicznych doskonale widocznych dla postronnych osób. Faktycznie też spora liczba raportów z uprowadzeń do UFO wspomina mgłę i opady, indukowane sztucznie przez wehikuły UFO. Najróżniejsze opisy formowania chmur, mgieł, oraz opadów deszczu przez narowistych "bogów" odpowiadających dzisiejszym UFOnautom, zawarte są także w starożytnych mitologiach.

MAGNOKRAFTY DRUGIEJ GENERACJI

Motto: "Wszystko jest logiczne, symetryczne i uporządkowane - wrażenie chaotyczności wynika jedynie z naszej niewiedzy."

W rozdziale B niniejszej monografii opisałem prawo rządzące rozwojem napędów ziemskich, jakie miałem honor odkryć, a jakie nazwałem "Prawem Cykliczności". Jak to tam podkreśliłem, działanie Prawa Cykliczności nie ogranicza się tylko do ukazania budowy magnokraftu. Postuluje ono, że po magnokrafcie przyjdą m.in. dwa jeszcze bardziej zaawansowane statki, których napęd wykorzystywał będzie obieg linii sił pola magnetycznego (patrz dwa najwyższe wiersze w tablicy B1). Ich zasada działania oparta zostanie na jeszcze nierozpracowanych przez ziemską naukę właściwościach pól magnetycznych, stanowiących magnetyczne odpowiedniki dla inercji (bezwładności) i energii wewnętrznej (np. deformacji, sprężystości, czy ciepła). Właściwości te jak dotychczas zostały odkryte, opisane i dobrze poznane tylko u substancji fizycznych, natomiast ciągle pozostają nieznane dla cyrkulacji przeciw-materii jakie nasza obecna nauka zna pod nazwą pól magnetycznych. Dla przewidzenia działania i właściwości dwóch najwyższych generacji magnokraftów koniecznym jest więc odpowiedzenie na pytanie "czym właściwie są magnetyczne odpowiedniki inercji i energii wewnętrznej". Odpowiedzi na to pytanie udzieliła zupełnie odrębna teoria zwana "Konceptem Dipolarnej Grawitacji", opublikowana tutaj w rozdziałach H i I, zaś już wcześniej prezentowana m.in. w monografiach [8], [1/3], [1/2], [3/2], [3], [2], [2a], [1a], czy [1] (najważniejsze jej stwierdzenia zawarto też w moim artykule [1L] "Gravitation als Dipolare Felder", opublikowanym w zachodnio-niemieckim czasopiśmie Raum & Zeit, Nr. 34, Juni/Juli 1988, strony 57 do 69). Zgodnie z tym konceptem magnetyczny odpowiednik inercji jest odpowiedzialny za wyzwalanie zjawiska popularnie znanego pod nazwą "telekineza". Z kolei owa telekineza w swej zasadzie działania stanowi odwrotność tarcia (tj. podobnie jak tarcie zamienia ruch fizyczny w energię cieplną, owa telekineza powoduje zamianę energii cieplnej w ruch fizyczny). Natomiast magnetyczny odpowiednik energii wewnętrznej rozciąga swą kontrolę na realizację programów wykonawczych przeciw-świata, a stąd zezwala on na manipulowanie tym co w naszym świecie nazywane jest "upływem czasu" (patrz też podrozdział H9.1 i M1).

Zapowiadane przez Prawo Cykliczności owe dwa najwyżej rozwinięte statki zbudowane już po magnokrafcie, stanowić będą jedynie bardziej zaawansowane wersje magnokraftu opisanego już w rozdziale F. Tyle tylko, że zgodnie z tym prawem ich pędniki zdolne będą do wytwarzania owych dwóch dodatkowych zjawisk, tj. technicznie indukowanej telekinezy, oraz zmian w upływie czasu. Z tego powodu statki te nazwane zostały magnokraftami drugiej i trzeciej generacji. Razem więc z magnokraftem pierwszej generacji opisanym już w rozdziale F, nasza cywilizacja zbuduje aż trzy generacje tego statku, w każdej następnej z nich wykorzystując coraz bardziej kompleksowe właściwości pól magnetycznych. Spośród wszystkich tych trzech zaawansowanych wehikułów najpierw na naszej planecie zbudowany zostanie magnokraft pierwszej generacji, zwany tu także dyskoidalnym magnokraftem lub po prostu magnokraftem (patrz podrozdział M2). Dla celów napędowych wykorzystywane będą w nim jedynie odpychające i przyciągające oddziaływania pól magnetycznych. Oddziaływania te stanowią więc odpowiednik mechanicznych oddziaływań siłowych wykorzystywanych w kole samochodowym, czy wyporu gazu wykorzystywanego przy działaniu balonów. Potem zbudowany zostanie magnokraft drugiej generacji, zwany tu także wehikułem telekinetycznym. Magnokraft drugiej generacji nie był jeszcze omawiany w tej monografii, stąd jego prezentacji poświęcony zostanie niniejszy rozdział, zaś przykłady jego użycia omówione zostaną w

rozdziale T. Wykorzystywał on będzie dodatkowo w swych lotach magnetyczny odpowiednik inercji, czyli zjawisko zwane telekinezą jakie manifestuje się w sposób podobny jak to czyniłaby odwrotność tarcia. Ponieważ Koncept Dipolarnej Grawitacji stwierdza, że na takiej magnetycznej inercji oparty jest tzw. "efekt telekinetyczny", stąd magnokraft drugiej generacji będzie latał wykorzystując dokładnie tą samą zasadę jaka powoduje ruchy telekinetyczne. W ten sposób działanie tego statku upodobni się do innych znanych napędów, których zasada oparta została na wykorzystaniu zjawiska inercji, np. poduszkowca czy śmigła lotniczego. W końcu zbudowany zostanie na Ziemi magnokraft trzeciej generacji, zwany tu także wehikułem czasu. Także nie był on tu jeszcze omawiany, stąd jego prezentacji poświęcony zostanie oddzielny rozdział M, zaś przykłady jego użycia omówione zostaną w rozdziale T. Magnokraft trzeciej generacji wykorzystywał będzie aż trzy właściwości pól magnetycznych, tj. siły wzajemnych oddziaływań, inercję, oraz energię wewnętrzną. Ponieważ opanowanie energii wewnętrznej pól magnetycznych pozwoli na manipulowanie czasem, magnokraft trzeciej generacji będzie posiadał możliwości podróżowania w czasie.

W tym miejscu jeszcze raz z naciskiem powinno zostać podkreślone, że dla nieorientowanej osoby wygląd zewnętrzny magnokraftów drugiej i trzeciej generacji będzie niemal identyczny do wyglądu magnokraftów pierwszej generacji - czyli taki jak to zilustrowano na rysunkach F19 i F39. Będą one bowiem posiadały dokładnie takie same kształty, wymiary, oraz zbudowane zostaną z materiałów o podobnej charakterystyce wizualnej. Na czas lotu będą też formowały te same rodzaje połączeń, jak to pokazano na rysunku F6. Wzajemne podobieństwo tych statków dodatkowo zostanie jeszcze wzmocnione faktem iż magnokrafty drugiej i trzeciej generacji mogą również latać w konwencji magnetycznej, indukując podczas takich lotów wszystkie zjawiska wywoływane przez magnokrafty pierwszej generacji. Istniejące różnice pomiędzy tymi wehikułami ujawnią się dopiero gdy włączą one swoje bardziej zaawansowane konwencje lotu, indukując przy tym zjawiska charakterystyczne dla owych konwencji. Zrozumienie tych zjawisk wymaga znajomości teorii których opis właśnie nastąpi.

L1. Działanie i własności magnokraftów drugiej generacji zwanych także "wehikułami telekinetycznymi"

Działanie magnokraftów drugiej generacji oparte będzie na wykorzystaniu efektu telekinetycznego szczegółowo opisanego w podrozdziale H6.1. Objasnienie ich działania należy zacząć od przypomnienia, że pędniki każdego magnokraftu produkują pulsujące pole magnetyczne. Oczywiście sama natura pulsowania jest taka że poddane niemu pole musi ulegać chwilowemu przyspieszaniu i opóźnianiu. Stąd też pulsowanie pola każdego magnokraftu wytwarza jakiś ciąg telekinetyczny, jednakże w magnokraftach pierwszej generacji z uwagi na symetryczny charakter pulsów ich pola ciąg ten jest niewielki, niewłaściwie ukierunkowany i przemienne neutralizujący własne działanie. Jeśli jednak owo przyspieszanie i opóźnianie pola magnokraftu odpowiednio wysterować (tj. pozbawić symetrii - porównaj zasadę działania baterii telekinetycznych opisaną w K2.4), wtedy można nim spowodować telekinetyczne wypieranie wehikułu zawartego w jego obrębie. Oczywiście aby w magnokraftach drugiej generacji możliwe było aż tak precyzyjne sterowanie podczas pulsowania pola przebiegami krzywej zmian pola w czasie, wehikuły te muszą używać już bardziej zaawansowanych komór oscylacyjnych o ośmiobocznym (octagonal) przekroju, w podrozdziałach C4.1 i C7.1.1 nazywanych komorami drugiej generacji.

Zależnie od polaryzacji względem pola otoczenia (tj. względem pola ziemskiego, słonecznego lub galaktycznego), pędniki każdego magnokraftu można podzielić na dwa rodzaje - patrz rysunek F1 "a": pierwszy z nich (M) zorientowany jest odpychająco względem otoczenia, drugi zaś (U) - przyciągająco. Pędniki zorientowane przyciągająco względem pola otoczenia nazywaliśmy wcześniej pędnikami stabilizacyjnymi. Wiadomo, że każde przyciągające się nawzajem źródła pola magnetycznego muszą utworzyć wspólne obwody magnetyczne. W obwodach tych te same linie sił będą przebiegać przez wszystkie źródła pola (np. patrz rysunki F13 i O19). Stąd również niektóre linie

sił pola magnetycznego wytwarzanego przez pędniki stabilizacyjne magnokraftu muszą stanowić przedłużenie linii sił pola otoczenia. To z kolei oznacza, że lecący magnokraft "owinięty" zostaje w pole magnetyczne otoczenia którego linie sił przebiegają przez pędniki tego wehikułu. Jeśli więc odpowiednio przesterować zmianę w czasie krzywych pulsowań pola magnetycznego wytwarzanego przez pędniki takiego magnokraftu, wtedy pulsy tego pola muszą też wywołać i pulsowanie pola otoczenia w które "owinięty" został dany statek. Pulsowanie pola otoczenia wytworzy wektory przyspieszeń chwilowych wymierzone w korpus statku. Wektory te z kolei wytworzą efekt telekinetyczny jakiego napór będzie popychał statek w pożądanym kierunku.

Powyżej opisany mechanizm wytwarzania ciągu telekinetycznego przez magnokrafty drugiej generacji uświadamia więc, że ciąg ten jest formowany przez wymuszanie odpowiednich pulsowań pola otaczającego statek (tj. pola ziemskiego, słonecznego lub galaktycznego). Pole magnetyczne samego statku jest jedynie wykorzystywane jako czynnik wymuszający pulsowanie pola otoczenia, nie zaś jako czynnik wytwarzający napór nośny. To z kolei posiada kilka istotnych konsekwencji dla pola magnetycznego wytwarzanego przez pędniki wehikułów telekinetycznych. Najważniejszą z tych konsekwencji jest, że średnie natężenie pola tych wehikułów wcale nie musi znacznie odbiegać od natężenia pola ziemskiego. Dla naszych instrumentów badawczych pole magnetyczne takich wehikułów może więc być absolutnie niewykrywalne. Stąd na obecnym poziomie techniki nie posiadamy żadnych urządzeń zdolnych niezawodnie informować nas o istnieniu takich wehikułów w naszej bliskości.

W uzupełnieniu do zjawisk indukowanych przez zwykle magnokrafty i już omówionych przy końcu podrozdziału F13, wehikuły telekinetyczne w czasie swego lotu będą indukowały dodatkowe zjawiska jakie są znamienne dla lotu w konwencji telekinetycznej. Dla większości z tych zjawisk Koncept Dipolarnej Grawitacji już na obecnym poziomie naszej wiedzy pozwala przewidzieć ich przebieg i efekty końcowe. W niniejszym opracowaniu przytoczone będą więc opisy kilku najznamienniejszych z nich.

L2. Stan migotania telekinetycznego i jego następstwa

Kluczem do zrozumienia niezwykłych zdolności wehikułów telekinetycznych jest znajomość unikalnego stanu materii poddanej ruchowi telekinetycznemu, zwanego tu "**stanem telekinetycznym**". Stan telekinetyczny dowolnego obiektu materialnego (np. wehikułu lub osoby) jest odwróceniem stanu fizycznego tego obiektu, zaś pojawia się on jedynie na czasokres trwania przemieszczenia telekinetycznego. Ogólnie rzecz biorąc stan ten wynika z unikalnego mechanizmu ruchu telekinetycznego (a ściślej: ze sposobu w jaki podczas ruchu telekinetycznego przeciw-materialne duplikaty ciągną za sobą swoje materialne odpowiedniki - patrz opis tego ruchu w podrozdziale H6.1.2). Stąd każdy obiekt przemieszczany w sposób telekinetyczny pozostaje w stanie fizycznym przed i po zakończeniu tego przemieszczenia, natomiast transformuje się on w stan telekinetyczny na czas trwania tego ruchu. Po zastosowaniu powyższego do wehikułu telekinetycznego, stan telekinetyczny wystąpi w czasie gdy wehikuł ten poruszał się będzie w konwencji telekinetycznej, natomiast zaniknie on (lub raczej wcale nie wystąpi) gdy wehikuł ten działał będzie w konwencji magnetycznej. Oczywiście stan ten występuje również podczas telekinezy biologicznej aczkolwiek jego atrybuty nie są wtedy aż tak rzucające się w oczy. Przykładowo jednym z jego przejawów jest utrwalana na niektórych fotografiach wykonanych w trakcie przemieszczeń psychokinetycznych przezroczystość przedmiotów poddanych temu ruchowi. Przezroczystość taka jest zauważalna przykładowo na wysokiej jakości odbitkach fotografii z rysunku J2 pokazujących stoły unoszone psychokinetycznie w 1903 roku przez angielskie medium o nazwisku Eusapia Palladino (fotografie te były opublikowane w czasopiśmie [1L2] "The Unexplained", Vol. 4, Issue 41, strona 801 - patrz też [1a] rys. D6).

Materialny komponent każdego obiektu poddanego przechodzeniu przez stan telekinetyczny (np. UFOauta czy jego wehikuł, wirnik w silniku telekinetycznym, przedmiot przemieszczany w efekcie ludzkiej psychokinezy, itp.) doświadcza następujących trzech transformacji:

(1) **Dekompozycja** z formy materialnej (hardwarowej) w formę niematerialną (softwarową). Forma niematerialna (softwarowa) może zostać wyjaśniona jako rodzaj energetycznego wzoru czy modelu całkowicie pozbawionego cech fizycznych takich jak masa, gęstość, inercja, własności optyczne, itp. Jej charakterystyczną cechą jest to, że obiekty znajdujące się w tym stanie są całkowicie przezroczyste i bezwładnie jakby wykonane z "próżni" lub energii aczkolwiek zachowują one swój oryginalny kształt i wymiary - po przykład patrz Ad. 3 w podrozdziale T2.

(2) **Przemieszczenie** się do odmiennej lokacji określonej przez ruch telekinetyczny jakiego dany obiekt został poddany. Podczas takiego przemieszczenia materialna część tego obiektu istnieje jedynie w swojej nie-materialnej (softwarowej) formie jako rodzaj wzoru energetycznego.

(3) **Rekompozycja** z powrotem do początkowej, materialnej formy. Gdy owa rekompozycja zostaje zakończona, materialny komponent danego obiektu zaczyna ponownie istnieć w swojej fizycznej (hardwarowej) formie. Wszystkie jego własności powracają więc dokładnie do tej samej postaci jaką przyjmowały one przed rozpoczęciem danego przemieszczenia telekinetycznego.

Powinno tu zostać podkreślone, że transformacje następujące podczas stanu telekinetycznego nie zmieniają poziomu energii zakumulowanej w danym obiekcie. Stąd, zgodnie z tym co napisano w podrozdziale H6.1.1, każda praca jaka zostanie wykonana w tym stanie musi być towarzyszona samoczynnym zaabsorbowaniem energii termicznej z otoczenia danego obiektu połączonym z wydzielaniem światła pochłaniania.

Trzy transformacje opisane powyżej są źródłem niezwykłych własności obiektów przechodzących stan telekinetyczny. Obiekty takie tracą wiele z atrybutów i ograniczeń charakterystycznych dla stanu fizycznego materii, a jednocześnie zyskują one inny zbiór atrybutów charakterystycznych dla form nie-materialnych, takich jak algorytmy, idee, informacje, zgrupowania energii, wycinki próżni, itp. Nowe własności takich przekształconych w stan telekinetyczny obiektów, są następujące:

(a) Zdolność do penetrowania (tj. przenikania przez) innych przedmiotów materialnych bez spowodowania jakichkolwiek uszkodzeń u siebie czy u tych przedmiotów.

(b) Zdolność do bycia penetrowanym przez inne przedmioty materialne bez odnoszenia samemu jakichkolwiek uszkodzeń, czy powodowania takich uszkodzeń u tych przedmiotów.

(c) Utrata podstawowych własności fizycznych takich jak masa, inercja, gęstość, waga, tarcie, itp.

(d) Nie pochłanianie oraz nie odbijanie światła, stąd stanie się całkowicie przezroczystym.

(e) Wymienianie energii cieplnej z otoczeniem. Ilość tej energii jest dokładnym odpowiednikiem zużycia (lub wydzielania) energii następującego podczas danego przemieszczenia telekinetycznego (patrz podrozdział H6.1.1).

(f) Emitowanie białego światła w podrozdziale H6.1.1 zwanego jarzeniem pochłaniania, lub białawego światła z zielonkawym odcieniem zwanego tam jarzeniem wydzielania. Intensywność tej emisji jest proporcjonalna do konsumpcji (lub produkcji) energii termicznej spowodowanej przez daną pracę telekinetyczną. Obszar owej emisji dokładnie odzwierciedla zarys obiektu.

(g) Uzyskanie atrybutu niezniszczalności oraz czasowego zamrożenia (niezmienności) swych parametrów i wymiarów.

Powinno tu być podkreślone, iż w wehikule telekinetycznym wszystkie powyższe własności wystąpią tylko gdy działa on w konwencji telekinetycznej.

Trzy podstawowe transformacje składające się na stan telekinetyczny (tj. dekompozycja, przesunięcie, rekompozycja) skompletowane zostają w przeciągu wyjątkowo krótkiego pulsu czasowego. Każdy z takich pulsów najprawdopodobniej zużywa jedynie trzy oddzielne polecenia egzekucyjne wydane przez softwarowy duplikat obiektu poruszanego na drodze telekinetycznej. Z magnetycznej interpretacji czasu w koncepcji Dipolarnej Grawitacji (patrz podrozdział H9.1) wiadomo iż pojedyncze polecenie egzekucyjne stanowi elementarną jednostkę czasu dla obiektu poddanego temu

poleceniu. Stąd też pojedynczy puls stanu telekinetycznego rozciągał się będzie w niezwykle krótkim przedziale czasu, zbyt krótkim aby nawet zostać zarejestrowanym przez nasze obecne instrumenty, ale jednocześnie wystarczająco długim aby światło przeniknęło przez przestrzeń poprzednio zajmowaną przez dany obiekt fizyczny.

Złożone manewry wehikułu telekinetycznego nie zawsze mogą zostać osiągnięte w pojedynczym pulsie stanu telekinetycznego. Z tego powodu pędniki telekinetyczne będą utrzymywały ciągle powtórzenia takich pojedynczych pulsów, rozciągając w ten sposób swój stan telekinetyczny na dowolnie długi przedział czasu. Istnieją dwa sposoby powtarzania pulsów stanu telekinetycznego, tj. postępowy i oscylacyjny. Sposób **postępowy** polega na poddawaniu napędzanego obiektu szeregowi przemieszczeń telekinetycznych posiadających kontrolowany zasięg. Sposób ten będzie więc używany gdy od wehikułu telekinetycznego wymagany będzie przelot po określonej trajektorii z określoną prędkością. Sposób **oscylacyjny** polega na powtarzalnym przemieszczeniu (oscylowaniu) napędzanego obiektu pomiędzy dwoma niezwykle bliskimi sobie położeniami. Sposób ten używany będzie kiedy wehikuł telekinetyczny powinien zawisać nieruchomo ponad tym samym miejscem (w przypadku jego włączenia zarysy poddanego mu obiektu staną się bardzo niewyraźne - jakby rozmazane). Długotrwałe okresy stanu telekinetycznego, uzyskiwane poprzez takie ciągle powtarzanie pojedynczych pulsów tego stanu, nazywane tu będą "podtrzymywaniem stanem telekinetycznym", albo "stanem migotania telekinetycznego".

Charakterystyczną cechą **stanu migotania telekinetycznego** jest iż poddany mu obiekt (np. wehikuł) naprzemiennie pojawia się w dwóch przeciwstawnych stanach, tj. fizycznym i telekinetycznym. Stan telekinetyczny występuje gdy zachodzą pojedyncze pulsy ruchu telekinetycznego. Natomiast stan fizyczny występuje w przedziałach czasu upływających pomiędzy owymi pulsami. Stąd zależnie od częstotliwości z jakimi owe elementarne pulsy są powtarzane, długości odcinków czasu w jakich dany obiekt istnieje w swej formie fizycznej będą się zmniejszać. Ponieważ w obu tych stanach własności optyczne przedmiotu są przeciwstawne (tj. w stanie telekinetycznym obiekt jest całkowicie przezroczysty a stąd też niewidzialny, natomiast w stanie fizycznym obiekt ten jest wyraźnie widoczny), stąd po przekroczeniu określonej granicznej częstości pulsów, obiekt zacznie być niewidoczny dla postronnego obserwatora. Owa graniczna częstość pulsowania przy jakiej wehikuły telekinetyczne znikną dla ludzkiego oka jest nam już dobrze znana dzięki wynalazkowi filmu ruchomego. W taki sam sposób jak przy przemieszczaniu klatek filmu z częstością przekraczającą 24 klatki na sekundę fakt ich przeskakiwania przestaje być zauważalny dla ludzkiego oka, również po przekroczeniu przez wehikuły telekinetyczne tej samej szybkości migotania fakt ich istnienia w danym miejscu stopniowo przestanie być zauważalny dla zewnętrznego obserwatora. Dzięki tej możliwości "migotania" widzialność wehikułu lub obiektu poddanego podtrzymywanemu stanowi telekinetycznemu może podlegać płynnej zmianie, od całkowitej widzialności, poprzez częściową niewidzialność (tj. jakby bycie wykonanym z mgły), aż do kompletnej niewidzialności. Stopień przezroczystości jest przy tym regulowany częstotliwością powtarzania elementarnych pulsów stanu telekinetycznego. Powyższe uświadczenia więc że pędniki wehikułów telekinetycznych umożliwiają im stawanie się niewidzialnymi aż na kilka różnych sposobów. Technicznie najprostszym z nich jest uformowanie zjawiska "soczewki magnetycznej" możliwego do włączenia przez magnokrafty wszystkich generacji (patrz podrozdział F10.3). Soczewką tą w razie potrzeby omawiane wehikuły mogą osłaniać się kiedy konieczne jest uzyskanie niewidzialności bez włączania stanu telekinetycznego. Znacznie bardziej zaawansowanym z nich jest omawiane tutaj szybkie "migotanie" ze stanu telekinetycznego w stan materialny i z powrotem, jakie umożliwiają im stanie się całkowicie niewidzialnymi, częściowo niewidzialnymi, czy też stopniowe znikanie z widoku podczas ruchu lub nieruchomego zawisania w tym samym miejscu.

Zdolność wehikułów telekinetycznych do szybkiego migotania pomiędzy stanem materialnym i stanem niematerialnym wyjaśnia też zasadę na jakiej przelatują one (przemierzają się) przez objekty stałe takie jak ściany, budynki, góry, czy drzewa w lesie. Ich przelot przez takie objekty polega bowiem na wsuwaniu się podczas kolejnych migotań - kiedy to wehikuł przechodzi w stan niematerialny, ich struktury atomowej pomiędzy atomy danej przeszkody, materializowaniu się pomiędzy atomami tej

przeszkody (jak wiadomo z fizyki jądrowej atomy te to głównie ogromna pusta przestrzeń zajmowana przez niewielkie wymiarowo jądro i elektrony), następnym dematerializowaniu się w czasie następnego migotu, dalszym przesuwaniu się przez przeszkodę, ponownym materializowaniu, itd. W ten sposób atomy wehikułu, jego załogi, oraz zawartości, migocząc pomiędzy dwoma stanami, z wolna przemieszczają się poprzez strukturę atomową stojącej na ich drodze przeszkody stałej. Osoby poddane temu procesowi odbierały go będą jako odczucie intensywnego wibrowania ich ciała podczas jego przenikania przez materiał przeszkody, spowodowane skokowym przyhamowywaniem i następnym uwalnianiem jego ruchu w kolejnych pulsach zmiany stanu. Z kolei niektóre obiekty przez jakie takie telekinetyczne przemieszczenie się będzie następowało, których konstrukcja odznacza się niewielką sztywnością i zdolnością do generowania hałasu (np. klekoczące framugi okienne, luźne drzwi metalowe, itp.) zaczną wpadać w silne wibracje i hałasować, co na postronnym widzu sprawi wrażenie że obiektami tymi nagle zaszarpał silny wiatr.

Umiejętność znikania poprzez szybkie migotanie, w połączeniu z możliwością przenikania przez obiekty stałe, oraz niezniszczalność mechaniczna, nadaje wehikulom telekinetycznym niezwyklej zdolności. Mogą one mianowicie wlatywać wprost do naszych mieszkań nie będąc przy tym wcale zauważane. W ten sposób w danym domu oprócz jego mebli i mieszkańców równocześnie może znajdować się cały statek kosmiczny wraz z załogą, wyposażeniem, urządzeniami badawczymi oraz instrumentami medycznymi i wcale nie zostanie on przez nikogo zauważony. Jedynymi znakami jego obecności, prawdopodobnie odnotowywalnymi tylko przez osoby uczulone na objawy działania tych wehikulów, może być odczucie nieco większego chłodu niż zwykle, fakt że niektóre z urządzeń elektronicznych niespodziewanie mogą zacząć zachowywać się w dosyć dziwny sposób (patrz podrozdział U2), oraz paniczna reakcja zwierząt domowych których wyostrzone zmysły są w stanie odnotować przybycie takiego niezauważalnego dla ludzi "przybysza" oraz których instynkt zachowawczy nakazuje aby przybysza takiego się bać. Gdyby jednak w takim przypadku ktoś z mieszkańców wpadł na pomysł wykonania zdjęcia, wtedy po jego wywołaniu mógłby doznać szoku patrząc na utrwalony na nim chociaż bardzo nieostry drugi obraz (aczkolwiek ludzie zapewne wykazywaliby tendencję do racjonalnego tłumaczenia takich fotografii jako pomyłkowego nałożenia się drugiego nieostrego obrazu na tej samej klatce - jeśli któremuś z czytelników przypadkiem przytrafi się takie nałożenie, wtedy proponowałbym dokładnie przeanalizować wynikowe zdjęcie, oraz, oczywiście, jedną jego odbitkę mi przysłać).

W tym miejscu warto jeszcze raz przypomnieć i z naciskiem podkreślić, że stawanie się niewidzialnym poprzez włączenie opisywanego tutaj "migotania telekinetycznego" jest tylko jedną z kilku różnych zasad znikania z pola widzenia wyjaśnionych w niniejszej monografii. Pozostałe zasady obejmują tzw. "soczewkę magnetyczną" (opisaną w punkcie 1 podrozdziału F10.3), "manipulowanie upływem czasu" (opisane są w podrozdziale M1), "wzбудniki niewidzialności" (opisane w punkcie 6 podrozdziału N3.2), oraz "hipnotyczny nakaz niewidzenia" (wspomniany w punkcie 5 podrozdziału N3.3). Zaawansowane istoty dysponujące technologią na poziomie magnokraftów drugiej i trzeciej generacji nie mają więc najmniejszej trudności ze stawaniem się niewidzialnymi. Posiadają bowiem ku temu cały szereg różnych możliwości z których każda cechuje się odmiennymi atrybutami i jest szczególnie przydatna w odmiennych okolicznościach.

Z powodów opisanych w podrozdziałach W3, T5 i P4, jest niezwykle istotne abyśmy dokładnie poznali mechanizm z użyciem którego odbywa się telekinetyczne znikanie z widoku. Znajomość tego mechanizmu umożliwi nam bowiem stopniowe wypracowanie zasad i **urządzeń ujawniających** z pomocą których z czasem będziemy w stanie zobaczyć obiekty ukrywające się w taki sposób przed naszym wzrokiem (patrz punkt (f) w podrozdziale W3 oraz temat #8 w załączniku Z). Urządzenia takie pracować mogą w oparciu o wiele zasad działania i zjawisk wyzwalanych przez UFO i UFOautów ukrywających się przed nami w stanie migotania telekinetycznego. Aby wskazać tutaj przykłady kilku z nich, to mogą nimi być błyski lampy stroboskopowej precyzyjnie zesynchronizowane z momentami pojawiania się UFOautów w swej fazie materialnej, wyzwalanie jarzenia pochłaniania przez szybkozmienne pole telekinetyczne wytwarzane przez napęd migoczących UFOautów, czy promieniowanie podczerwone emitowane przez obiekty ukryte w stanie telekinetycznego migotania.

Aby przytoczyć tu opis jakiegoś urządzenia opartego na jednej z tych zasad, poniżej wyjaśniony zostanie przykład stroboskopowego urządzenia ujawniającego któregoś idea opiera się na tej samej zasadzie działania co wyważanie wirujących mas w przemyśle samochodowym. Gdyby mianowicie użyć bardzo silnej lampy stroboskopowej, której błyskanie zsynchronizowane zostałyby z częstością migotania telekinetycznego ukrywających się w ten sposób przed nami istot lub obiektów, wtedy w kolejnych błyskach lampa ta rzucałaby na nie światło w chwili gdy pojawiałyby się w stanie fizycznym, zaś wyłączała światło w chwili gdy przechodziłyby one w stan telekinetyczny. W rezultacie istoty te lub obiekty nagle wyłoniłyby się dla naszych oczu, podobnie jak niewidoczne normalnie skrzydło szybko wirującego śmigła wyłoniłoby się po cyklicznym oświetleniu go odpowiednio zsynchronizowanymi błyskami lampy stroboskopowej. Urządzenia jakie realizowałyby powyższą zasadę ujawniania niewidzialnych UFO-nauców składałyby się więc z trzech głównych podzespołów, tj. lampy stroboskopowej, czujnika pulsów pola telekinetycznego (np. hallotronu często nazywanego też "kontaktronem", albo cewki), oraz regulatora fazowego który ustawia na wymaganą wartość przesunięcie fazowe pomiędzy impulsami z czujnika oraz błyskami lampy stroboskopowej. Niestety zrealizowanie niniejszej zasady wymaga uprzedniego wypracowania i wytestowania odpowiedniego czujnika jaki będzie w stanie wykryć indywidualne pulsy migotania telekinetycznego UFO-nauców. Czujnik ten, po podłączeniu go do odpowiedniego regulatora fazowego i dalej do lampy stroboskopowej, umożliwiłby bowiem zsynchronizowanie błysków tej lampy z migotaniem telekinetycznym ujawnianego obiektu. Stąd też moim zdaniem, ogromnie istotne jest szybkie podjęcie instrumentalnych badań efektów aktywności napędu telekinetycznego opisanych przy końcu podrozdziału U3, bowiem badania te m.in. prowadzą do wypracowania takiego właśnie czujnika. Już na obecnym etapie wiadomo, że funkcję takiego czujnika może wypełniać albo czuły hallotron ("kontaktron") z przystawionym do niego magnesem o odpowiednio dobranej masie i spężyłości podłoża jakie dostarczą mu częstości własnej zsynchronizowanej z pulsowaniem pola wehikulu (patrz punkt #5 podrozdziału U2), albo bardzo czuła cewka indukcyjna (patrz podrozdział U3 i punkt #4 podrozdziału U2), albo też jakiś czujnik fotoelektryczny który reagowałby na impuls promieniowania wytwarzanego podczas przechodzenia obiektów ze stanu fizycznego w stan telekinetyczny (najprawdopodobniej jest to jedna z odmian promieniowania podczerwonego - patrz punkt #4 podrozdziału U2). Z kolei regulator fazowy wstępnie dałoby się dopracować poprzez zbudowanie urządzenia elektronicznego które w przypadku użycia jakiegoś skrzydła lub śmigła wirującego z zmienną prędkością obrotową umożliwiłoby w ciemności stroboskopowe uwidocznienie tego skrzydła w dowolnie wybranym przez obserwatora punkcie jego ruchu obrotowego. Warto przy tym sobie uświadomić że UFO-nauci w swoich urządzeniach napędowych stosować muszą tylko kilka standardowych, precyzyjnie wysterowanych i nawzajem zsynchronizowanych częstotliwości migotania telekinetycznego (których jak dotychczas niestety jeszcze nie pomierzyliśmy) bowiem w przeciwnym wypadku staliby się oni niewidzialni także nawzajem dla siebie.

Oczywiście opisane powyżej urządzenie ujawniające bazujące na zasadzie błysków lampy stroboskopowej reprezentuje tylko jedną z wielu najróżniejszych zasad działania jakie mogą zostać użyte do budowy takich urządzeń. Przykładem fabrycznego urządzenia ujawniającego które już obecnie istnieje w swej gotowej do użycia formie, tyle że jest okropnie drogie, jest zwyczajna kamera termowizyjna. Jeszcze inna zasada działania użyta została w urządzeniu ujawniającym opisanym w traktacie [7B]. Kilka zaś następnych zasad działania tych urządzeń wskazanych zostało w temacie #9 załącznika Z do niniejszej monografii.

Zdolność do migotania telekinetycznego czyni też posiadaczy napędu telekinetycznego całkowicie niepodatnymi na nasze dzisiejsze wysiłki ich obezwładnienia, odstraszenia, lub zaskodzenia. Wszakże nawet gdybyśmy zechcieli postrzelić ich z naszej obecnej broni, uderzyć, czy zaciąć jakimś narzędziem, nasze obiekty przenikną przez ich ciała nie czyniąc im najmniejszej szkody. Jak narazie nie posiadamy więc urządzenia przy pomocy którego moglibyśmy posiadaczom tego napędu wyrządzić jakąkolwiek krzywdę i w ten sposób zmusić do respektowania naszych życzeń. Jest to wysoce tragiczna dla nas sytuacja, bowiem przykładowo okupujący nas UFO-nauci z użyciem takiego napędu mogą się dopuszczać na nas dowolnych bezecności (patrz podrozdział U4.1.1), zaś my nie

mamy sposobu aby im się odgryźć z powrotem i nieco ostudzić ich zapaly. Na szczęście dzisiejszy stopień poznania mechanizmów migotania telekinetycznego zezwala nam również na natychmiastowe zaczęcie prac nad zbudowaniem urządzenia obronnego, jakie nazwiemy tutaj "**urządzeniem porażającym**" (po angielsku "stunning device"), które będzie w stanie zaszkodzić również i posiadaczom takiego napędu - patrz tematy #11 i #12 z załącznika Z. Podobnie jak to ma miejsce z urządzeniami ujawniającymi, również i urządzenia porażające dadzą zbudować się na wielu zasadach. Aby przytoczyć tutaj kilka ich przykładów, to należą do nich ogłuszające użycie szybkozmiennnej iskry elektrycznej, błyski niszczycielskiego lasera, czy wyzwalenie dezorganizujących napęd telekinetyczny pulsów pola magnetycznego. W celu omówienia budowy jednego z przykładów takiego urządzenia, wyjaśnione tutaj będzie urządzenie działające na zasadzie szybkozmiennnej iskry elektrycznej. Zasada działania takiego urządzenia porażającego będzie skrzyżowaniem omówionego poprzednio stroboskopowego urządzenia ujawniającego z upowszechnionymi już dzisiaj w Stanach Zjednoczonych porażaczami elektrycznymi. Jak wiadomo porażacze takie wytwarzają iskrę elektryczną jaka jest wystarczająco silna aby ogłuszyć i powalić na ziemię dorosłą osobę, a więc też i UFOnaute. Na dodatek ich iskra zwykle formowana jest z prądu zmiennego. Jedynym więc ich mankamentem ciągle wymagającym rozwiązania aby móc je używać do ogłuszania UFOnautów jest zsynchronizowanie przeskoków tej iskry z momentem pojawiania się stadium materialnego w migotaniu telekinetycznym ich napędu osobistego. Jak zaś to uzyskać wskazuje rozpracowana już obecnie zasada stroboskopowego urządzenia ujawniającego - patrz jego opis powyżej oraz w temacie #8 z załącznika Z. Jeśli więc zdołamy zbudować urządzenie które wytworzy potężną pulsującą iskrę elektryczną jakiej momenty pojawiania się będą ściśle zsynchronizowane z chwilami kiedy dany posiadacz napędu telekinetycznego znajduje się właśnie w materialnym stadium swego migotania telekinetycznego, wówczas iskra ta uderzy w jego ciało fizyczne i spowoduje jego porażenie. Z kolei porażony nosiciel takiego napędu straci przytomność, jego mózg i sprzężony z nim system sterowania tym napędem przestanie więc wysyłać właściwy sygnał sterujący. W rezultacie układ bezpieczeństwa wbudowany w system sterowania danego napędu automatycznie przełączy się na tryb materialny, powodując że dany posiadacz takiego napędu nagle wyłoni się ze stanu niewidzialności i upadnie nam pod nogi zupełnie nieprzytomny. Będzie więc go można ponownie poddać działaniu ogłuszającej go iskry elektrycznej, wziąć do niewoli, szybko usunąć z niego chirurgicznie jego pędniki telekinetyczne tak aby nie był już w stanie od nas uciec, poddać przesłuchaniom, itp. Omawiane tutaj urządzenie porażające będzie więc w stanie dostarczyć nam tak potrzebnej broni jaka pozwoli na utrzymywanie posiadaczy napędu telekinetycznego z UFO w bezpiecznej odległości od nas, jaka odda im z powrotem odrobinę terroru na jaki sobie zasłużyli, i jaka nauczy ich respektu dla naszych życzeń. W ten sposób zbudowanie takich urządzeń, w połączeniu z rozpacowaniem innych urządzeń naszej samoobrony omówionych w podrozdziale W3, będzie przykładowo w stanie m.in. zupełnie oduczyć UFOnautów brzydkiego zwyczaju wkradania się do naszych mieszkań i uniemożliwić im wymuszane uprowadzanie Ziemian na pokłady UFO.

Oczywiście zgodnie z Prawem Obusieczności omówionym w podrozdziale I4.1.1, wszystko posiada zarówno korzystne i niekorzystne następstwa. Jednym z korzystnych dla nas następstw nieprzerwanego używania przez okupujących nas UFOnautów stanu migotania telekinetycznego, jest że migotanie to dostarcza nam zasady dla odróżniania ludzi urodzonych na Ziemi od "kosmicznych szpiegów i dywersantów" jacy wysyłani są na Ziemię dla działania na naszą szkodę, i jacy wspomniani są w kilku miejscach niniejszej monografii (np. patrz podrozdziały VB4.6.1 i VB5.3.3). Owi kosmiczni dywersanci po zmieszaniu się z tłumem wprawdzie zewnętrznie wyglądają dokładnie tak jak ludzie, jednak nieustanny stan migotania telekinetycznego jaki dla własnego bezpieczeństwa pozostawiają oni niemal ciągle włączonym, w przypadku wypracowania omawianych tutaj urządzeń i metod ujawniających pozwalałaby na ich odróżnienie od normalnych ludzi.

Wszystkie poprzednie wywody wyjaśniają, że wehikuly telekinetyczne również mogą działać w kilku odmiennych trybach pracy. Na obecnym etapie naszej znajomości ich zasady działania wiadomo już, że używały one będą co najmniej dwa tryby pracy, po których włączeniu ich atrybuty będą zupełnie odmienne. Są to tryb materialny i oraz tryb migotania telekinetycznego. Podczas pracy w **trybie**

materialnym wehikuly telekinetyczne wygladały beda identycznie do normalnych wehikulow o napedzie magnetycznym. Ich powierzchnia sprawi wrazenie materii stalej i bedzie widoczna nieuzbrojonym okiem ze wszystkimi szczegolami. Natomiast w **trybie migotania telekinetycznego** wehikuly telekinetyczne calkowicie przestana byc widoczne dla nieuzbrojonego oka. Oczywiscie mozliwe bedzie rowniez wlaczenie dowolnego stanu posredniego pomiedzy oboma tymi trybami, np. czynienie tych wehikulow czesciowo widzialnych - tj. wygladajacych jakby zamienionych w rodzaj mgly.

Z mechanizmu formowania stanu telekinetycznego wynikaja tez dwa dalsze wazne atrybuty napedu telekinetycznego, tj. zasieg pojedynczego elementarnego przesunienia, oraz szybkość ruchu wynikowego. Zasieg elementarnego przesunienia jest to odleglosc na jaka dany obiekt (np. wehikul) przesuniety zostaje w efekcie pojedynczego pulsu ruchu telekinetycznego. Jego doskonala ilustracja pokazana zostala na rysunku T1. Stad maksymalna wartosc tego zasiegu zalezala bedzie od wydatku magnetycznego (tj. magnetycznej energii startu) bioracego udzial w wytwarzaniu danego efektu telekinetycznego, a takze od wielkosc (masy) przemieszczanego obiektu. Im potezniejsze pole zaangazowane zostaje w wytworzenie takiego pulsu, tym wiekszy zasieg wynikajacego z niego przesunienia. Z kolei im mniejsze sa obiekty jakie przenosi pednik o danej (stalej) energii startu, tym dalsza jest odleglosc ich elementarnego przesunienia.

Jak to zostalo juz wyjasnione, dlugosc czasu zajmowanego przez pojedynczy puls stanu telekinetycznego jest niezmiernie krótka. Stad dla elementarnego przesunienia nastepujacego podczas takiego pojedynczego pulsu obecny koncept szybkości traci waznosc. Powodem tego jest, iz elementarne przesunienie, niezaleznie od swojego zasiegu, w naszym obecnym zrozumieniu czasu skompletowane bedzie natychmiastowo. Stad jesli stanie sie technicznie wykonalnym zbudowanie pednikow telekinetycznych o wydatkach energetycznych wystarczajaco duzych aby ich elementarne przesunienia rozciagaly sie do odleglosci miedzygwiazdnych, wtedy pedniki takie beda w stanie natychmiastowo przeniesc wehikul telekinetyczny z jednej gwiazdy na druga. Oczywiscie szybkość takiego natychmiastowego przeniesienia na inną gwiazde nie bedzie mogla zostac opisana matematycznie, poniewaz osiagalaby ona wartosc nieskonczenie wielka. Nalezny tu jednak podkreslic iz powyzsze odnosi sie tylko do pojedynczego pulsu ruchu telekinetycznego.

Obecny koncept szybkości, opracowany dla ruchow fizycznych, moze jednak zostac wykorzystywany do opisu powolnych lotow wehikulow telekinetycznych odbywajacych sie w podtrzymywanym stanie telekinetycznym. Aczkolwiek podczas takich lotow wszystkie pojedyncze pulsy skompletowane zostana natychmiastowo, niemniej pomiedzy tymi pulsami wystapią krótkie czasy postoju (przerwy) podczas ktorych dany wehikul znajduje sie w stanie fizycznym (dwie takie przerwy uchwycono na zdjeciu z rysunku T1). Stad podzielenie zasiegu elementarnych przesunien przez dlugosc owych przerw miedzy-pulsowych daje wartosc szybkości wynikowego ruchu w podtrzymywanym stanie telekinetycznym. Powyzsze wyjasnia wiec w jaki sposob wehikuly telekinetyczne, niezaleznie od prawie natychmiastowego przenoszenia sie na odlegle gwiazdy, beda mogly takze leciec ponad powierzchnia planety ze scisle okreslona prędkoscia, a nawet zawisac nieruchomo ponad tym samym miejscem.

Podsumujmy teraz najwazniejsze cechy omowionych w niniejszym podrozdziale wehikulow dzialajacych w konwencji telekinetycznej, a takze cechy telekinetycznych napedow osobistych omowionych w nastepnym podrozdziale (L2). Wszystkie obiekty transportowane w tej konwencji beda w stanie natychmiastowo przeniesc sie do dowolnego punktu docelowego lezacego w obrębie zasiegu ich pednikow telekinetycznych. Na dodatek do tego beda one takze w stanie dokonywac wolnych lotow z wybrana przez siebie prędkoscia, lub nawet zawisac nieruchomo ponad tym samym miejscem. Pedniki telekinetyczne dostarcza im zdolnosc do penetrowania obiektow stalych, takich jak meble, mury, budynki, gory czy planety, bez czynienia jakichkolwiek uszkodzen u siebie ani tez u przenikanych w ten sposob obiektow. (Warto tu zauwazyc iz zwykly magnokraft podczas lotow w obiektach stalych wypalal w nich bedzie szkliste tunele - patrz podrozdzial F10.1.1.) Kiedy wehikuly te znajduja sie w stanie telekinetycznym, odwrotna sytuacja takze moze wystapic, tj. ich konstrukcja (materia) moze byc przenikana bez zadnej szkody przez inne obiekty stale takie jak pociski, kule, noze,

ludzi, zwierzęta, itp. Podczas działania w konwencji telekinetycznej magnokrafty drugiej generacji będą także zdolne do samoczynnego absorbowania z otoczenia zawartej w nim energii cieplnej. Zdolność ta powodować będzie nagłe oziębianie się otoczenia wehikułów telekinetycznych, jakie zorientowanym osobom umożliwi wykrywanie ich obecności przez monitorowanie poczucia zimna, mimo zdolności tych statków do uczynienia się całkowicie przezroczystymi (tj. jakby wykonanymi z energii czy "mgły", nie zaś z substancji). Dzięki niej żaden z wehikułów wykorzystujących pędniki telekinetyczne nie będzie wymagał zaopatrywania w energię podczas swych lotów, zaś zamiast tego zaopatrywania, jego napęd powodował będzie samoczynne absorbowanie wymaganej energii z ciepła zawartego w otoczeniu - po więcej szczegółów patrz opisy z monografii [6] lub z podrozdziału H6.1.1. (Nie należy tu mylić konsumpcji energii podczas lotu, z nadaniem wehikułowi tzw. "energii startu", które to nadanie musi nastąpić zanim uzyska on swoje zdolności do powodowania ruchów telekinetycznych - patrz opisy w podrozdziale J5.5 monografii [1a] oraz podrozdziale F5.5 niniejszej monografii.) Z kolei pochłanianie przez napędy telekinetyczne energii cieplnej z otoczenia indukować będzie białe "świecenie pochłaniania" rozpościerające się cieniutką warstwą tuż przy powierzchni ścianek statku lub przy powierzchni ciał użytkowników napędu osobistego (w podaniach ludowych taki rodzaj białego światła określa się jako posiadający "nadprzyrodzone" pochodzenie). Świecenie to nada wehikułowi telekinetycznemu wygląd jakby "naoliwionego światłem". Wygląd ów jest jednym z czynników umożliwiających łatwe i szybkie identyfikowanie wehikułów telekinetycznych oraz odróżnianie ich od magnokraftów pierwszej generacji (porównaj rysunek S1 z rysunkiem T1). (Magnokrafty pierwszej generacji świecą bowiem światłem kolorowym jakie formuje rodzaj grubościennej aury lub chmury która szczelnie otacza te statki.)

L3. Ładowiska wehikułów telekinetycznych

Wehikuły telekinetyczne, podobnie jak magnokrafty pierwszej generacji, po wylądowaniu również pozostawiają charakterystyczne dla nich ładowisko. W sensie swej geometrii ładowisko to będzie dokładnie odpowiadało ładowisku magnokraftów pierwszej generacji. Jednak w sensie cech, szczególnie w zakresie skali, trwałości i rodzaju uszkodzeń gleby i roślin, wehikuły telekinetyczne pozostawiają inne rodzaje ładowiska. Ich niektóre cechy wymagają więc tutaj dodatkowego wyjaśnienia.

Niskie natężenie pola wytwarzanego przez magnokrafty drugiej generacji, w połączeniu z zdolnością telekinetycznego składnika tego pola do wywoływania stymulacji biologicznej gleby, powoduje że ładowiska magnokraftów drugiej (a także trzeciej) generacji wizualnie będą się różniły od ładowisk magnokraftów pierwszej generacji. (Ładowiska magnokraftów pierwszej generacji są szczegółowo opisane w podrozdziale G2.2 monografii [5/3] oraz w podrozdziale F11 niniejszej monografii.) Zasadnicza z tych różnic polegać będzie na fakcie że magnokrafty drugiej (i trzeciej) generacji lądujące w swoich zaawansowanych konwencjach lotu zwykle nie spowodują wypalania i sterylizacji gleby w obszarach jej długotrwałego naświetlenia polem statku. (Zauważ jednak, że takie wypalenie gleby spowodować one mogą podczas lądowań w konwencji magnetycznej.) Wręcz przeciwnie, w miejscach gdzie gleba ta poddana zostanie długotrwałemu działaniu ich pola nastąpi jej wysoka stymulacja biologiczna. W efekcie tej stymulacji wszelkie rośliny (a także inne organizmy żywe) rosnące lub przebywające w obszarze naświetlonym polem telekinetycznym danego statku nagle doznają eksplozyjnego zwiększenia szybkości i wysokości wzrostu - po szczegóły patrz podrozdział NB2. Rośliny z gleby wystawionej na bezpośrednie działanie pola telekinetycznego mogą rosnać do 12 razy wyżej i szybciej niż otaczające rośliny. Wyglądają one też znacznie zdrowiej. Ponadto uzdrawiające atrybuty pola telekinetycznego zamrożonego w glebie będą działały jak magnes na pobliskie zwierzęta, szczególnie te chore. Takie zwierzęta wykażą instynktowną tendencję do poprawy swego zdrowia poprzez wylegiwanie się na takim telekinetycznym ładowisku. W końcu gleba takich ładowisk wykazywać może inne proporcje pierwiastków składowych niż sąsiadująca gleba. Dla przykładu może ona mieć kilkakrotnie większą zawartość wapna. Powodowane jest to zdolnością pola

telekinetycznego do dokonywania "zimnej syntezy" niektórych pierwiastków. Powyższe zjawiska nastąpią w efekcie działania czynników już omówionych pod koniec podrozdziału NB1.

Stymulacja biologiczna ładowiska wehikułu telekinetycznego może osiągnąć wartości powodujące nawet do dwunastokrotnego zwiększenia szybkości i wysokości wzrostu u roślin z obszaru naświetlonego telekinetycznym polem statku, w stosunku do wzrostu tego samego typu roślin rosnących w sąsiednim obszarze. Z uwagi na podwyższone zdrowie tych roślin, również ich kolor będzie bardziej żywy (zdrowy) w stosunku do podobnych roślin z otaczającego obszaru. Stąd, byłe ładowiska magnokraftów drugiej (a także trzeciej) generacji, dadzą się rozpoznać w postaci pierścieni na glebie w których rośliny rosną wielokrotnie bujniej oraz posiadają bardziej żywy i zdrowy kolor niż sąsiadujące rośliny. (Pierścienie te są podobne w kształcie do pierścieni wypalanych przez pole magnokraftów pierwszej generacji.) W miarę upływu czasu zdolność stymulacyjna tego obszaru będzie się zmniejszała zgodnie z krzywą połowicznego zaniku - patrz podrozdziały NB2 i NB4.

L3. Telekinetyczny wehikuł czteropędnikowy

Podobnie jak to miało miejsce z magnokraftami pierwszej generacji które działają wyłącznie w konwencji magnetycznej, również i magnokrafty drugiej generacji występowały będą w kilku wersjach konstrukcyjnych. Niezależnie od dyskoidalnego wehikułu, omówionego w podrozdziale L1, budowane będą telekinetyczne wehikuły czteropędnikowe oraz telekinetyczny napęd osobisty.

Telekinetyczny wehikuł czteropędnikowy pokazany został na **rysunku L1**. Wyglądał on będzie stosunkowo podobnie do wehikułu czteropędnikowego pierwszej generacji pokazanego na rysunku D1. Jego wymiary i ogólny kształt będą bowiem takie same jak te zilustrowane na rysunku D1 i zestawione w tabeli D1. Istniały jednak będą istotne szczegóły konstrukcyjne jakie pozwolą na odróżnienie od siebie obu tych wehikułów. Omówmy je tutaj w skrócie.

Najłatwiejszym do dostrzeżenia z tych odróżniających szczegółów jest prostokątna lub kwadratowa kłapa znajdująca się w podłodze wehikułów pierwszej generacji, jednak już nieobecna w podłogach wehikułów drugiej i trzeciej generacji. Kłapa taka uwidoczniła jest w części (1) rysunku L1 oraz na rysunku Q1. Jej istnienie w czteropędnikowych wehikułach drugiej i trzeciej generacji staje się niepotrzebne, bowiem podczas łączenia kilku tych wehikułów w latające cygara, ich piramidkowe dachy po prostu przenikną telekinetycznie przez podłogi statków z którymi będą łączone. Kłapa więc w podłodze, jaka w wehikułach pierwszej generacji po otwarciu pozwala na wsuwanie do niej czubka owego piramidkowego dachu, w wehikułach drugiej i trzeciej generacji przestaje być już potrzebna.

Kolejnym szczegółem odróżniającym są drzwi w ścianie bocznej. Drzwi te są obecne w wehikułach pierwszej generacji, jednak już nie istnieją w wehikułach drugiej i trzeciej generacji. Wszakże telekinetyczne wnikanie załogi i ładunków do środka, odbywać się bowiem będzie w tych wehikułach bezpośrednio poprzez ich ścianki.

Jeszcze jednym i chyba najbardziej informacyjnym szczegółem pozwalającym na odróżnienie wehikułów poszczególnych generacji jest ich pędnik. Aczkolwiek proporcje wymiarowe pędników w wehikułach wszystkich generacji będą podobne, ich kształty oraz wygląd ich wylotów będą się wyraźnie różniły. Czteropędnikowe wehikuły drugiej generacji będą bowiem posiadały pędniki których owiewki aerodynamiczne przyjmą kształt zbliżony do spłaszczonej kuli lub "dyni" - patrz opisy w podrozdziale C7.2.2. W kuli tej wysokość jest mniejsza od szerokości - patrz rysunek C11 (2s). Czasami mogą one też przyjmować kształt rodzaju zębatego założonej na ośmioboczny walek - tak jak to pokazano w części (2) rysunku L1. Pędniki te wyraźnie będą się więc różniły od beczkowskkształtnych lub amforokształtnych pędników używanych w wehikułach pierwszej generacji w których wysokość jest o 1/4 większa od szerokości - patrz rysunki C9 i D1. Ponadto pędniki te zawierały będą w sobie konfiguracje krzyżowe drugiej generacji oparte na ośmiobocznej komorze oscylacyjnej. Stąd ośmioboczny kształt ich wylotów, a także liczba 8+1 tych wylotów, będą wyraźnie odmienne od kwadratowych wylotów z pędników wehikułów pierwszej generacji.

Kolejnym atrybutem pozwalającym na rozróżnienie pomiędzy obu omawianymi tu generacjami wehikułów będą wywoływane zjawiska. Wehikuł pierwszej generacji wywoływał będzie jedynie zjawiska magnetyczne. Przykłady tych obejmują czarne belki pola opuszczające jego pędnik, czy niebieską lub czerwoną jonizację otaczającego statek powietrza. Natomiast wehikuł drugiej generacji wywoływał też będzie zjawiska telekinetyczne. Te obejmują białe i upiorne światło pochłaniania, telekinetyczne migotanie, zdolność do przenikania obiektów stałych, itp.

Własności telekinetycznych wehikułów czteropędnikowych będą niemal identyczne do własności wehikułów telekinetycznych o dyskoidalnym kształcie. Te zaś podsumowano na końcu podrozdziału L1.

L4. Telekinetyczny napęd osobisty

Napęd telekinetyczny może również być budowany we formie napędu osobistego. Istotną konsekwencją użycia w nim pola telekinetycznego jest, że pole to jest nieszkodliwe dla zdrowia osób i organizmów żywych znajdujących się w jego zasięgu. Wręcz przeciwnie, jako bowiem nośnik efektu telekinetycznego pole to będzie stymulowało poprawę zdrowia i samopoczucia tych organizmów żywych - patrz końcowa część podrozdziału NB2. Dzieje się tak z uwagi zarówno na niewielkie natężenie, jak i na wysoką aktywność biologiczną pola wytwarzanego przez pędniki wehikułów telekinetycznych.

Z uwagi więc na ową nieszkodliwość, zminiaturyzowane komputerki kontrolujące oraz pędniki telekinetycznego napędu osobistego w przyszłości mogą być **osadzone chirurgicznie** bezpośrednio do ciał swych użytkowników. W efekcie osoby mające zainstalowane takie pędniki będą w stanie latać w powietrzu bez posiadania jakichkolwiek widocznych dla oczu urządzeń napędowych. Podczas tych lotów wydzielali będą wspomniane wcześniej upiorne "świecenie pochłaniania". Będą też w stanie przechodzić przez mury i stalowe ścianki, chodzić po sufitach i wodzie, znikać z pola widzenia na życzenie i dokonywać wielu innych akcji jakie obecnie nazywalibyśmy nadprzyrodzonymi. Z uwagi na osadzenie tych pędników w ciele użytkownika, te niezwykle zdolności zostałyby utrzymane nawet jeśli dany użytkownik telekinetycznego napędu osobistego pozbawiony zostałby swego kombinezonu i wyposażenia. Dla takich urządzeń zawiodłaby więc metoda obezwładniania ich użytkownika opisana w podrozdziale R4.

Zdolność do stopniowego znikania i przemieniania się z materii w energię nabiera też szczególnego znaczenia jeśli zastosowana zostaje do telekinetycznych napędów osobistych. Transformuje ona bowiem materialnych użytkowników tego napędu w formę niematerialną. Z kolei ta ich forma niematerialna może powodować, że przez nieświadomione osoby mogą oni być wzięci za duchy, za demony, za czarowników lub czarownice, za istoty z mgły, za różnorodne istoty nadprzyrodzone (np. diabłów, aniołów, czy wampiry), a w niektórych drastycznych przypadkach nawet za istoty boskie (patrz podrozdziały P6.1 i P5). Z łatwością możemy więc sobie wyobrazić zaskoczenie i konfuzję doświadczone przez kogoś nic nie wiedzącego na temat opisanych w tym rozdziale wehikułów, skonfrontowanego nagle z intruzem używającym telekinetycznego napędu osobistego. Taki intruz zdolny byłby do zawisania w powietrzu, do przechodzenia przez ściany czy sufit, zaś jego ciało zdawałoby się być przezroczystym sprawiając wrażenie jakby mgły. Zabójcze przedmioty (kule, noże, szpady, topory, itp.) wystrzelone lub rzucone w tego intruza przenikałyby jego ciało nie czyniąc mu najmniejszej krzywdy.

Własności jakie telekinetyczne napędy osobiste nadawały będą swoim użytkownikom będą niemal identyczne do własności dyskoidalnych wehikułów telekinetycznych jakie podsumowano na końcu podrozdziału L1.

L6. Telekinetyczny promień podnoszący

Telekinetyczny promień podnoszący wywodzi się z możliwości ukierunkowywania działania impulsów telekinetycznych. Owo ukierunkowanie uzyskuje się poprzez przesyłanie pulsującego pola magnetycznego w obrębie wiązki silnego światła. (Np. poprzez jego przesyłanie w obrębie promienia laserowego). W takim przypadku wiązka światła pełni rolę swoistego "magnetowodu" dla impulsów pola telekinetycznego. Jednocześnie sama owa wiązka jest też ukierunkowywana przez zawarte w niej pole magnetyczne. Stąd linie sił pola magnetycznego przemieszczające się w jej obrębie będą nieco ugięły jej drogę, formując ją bardziej na kształt fragmentu łuku koła, zamiast na kształt linii prostej charakteryzującej typowe wiązki światła. Tak ukierunkowany efekt telekinetyczny zezwoli na zdalne i szybkie transportowanie obiektów i ludzi wzdłuż kanału telekinetycznego uformowanego przez światło. Ponieważ wiązka światła po angielsku nazywana jest "beam", stąd ten sposób transportowania został nazwany przez futurystów "beaming up". Jego przyszłościowe wykorzystanie już obecnie ilustrują niektóre filmy futurystyczne. Zgodnie z działaniem efektu telekinetycznego, reakcje wyzwalane podczas transportowania wewnątrz wiązki świetlnej nie będą przenoszone na urządzenie wytwarzające ten efekt. To z kolei umożliwi urządzeniom wielkości latarki kieszonkowej trzymanym w ręku dziecka dźwiganie całych budynków czy ogromnych maszyn. Ponieważ dla tej formy transportu dystans nie będzie odgrywał poważniejszej roli, promień telekinetyczny wysyłany ze stacji satelitarnych czy np. Księżycy, pozwoli wybierać i przenosić na orbitę dowolne obiekty lub osoby znajdujące się na Ziemi.

Telekinetyczny promień podnoszący opisany jest także w podrozdziale H6.2.1.

Rys. L1. Wygląd wehikułu czteropędnikowego drugiej generacji (pokazano typ T3). Ilustracja ta zorientowana jest pod kątem odróżniania go od podobnych wehikułów pierwszej i trzeciej generacji. Wehikuł taki najczęściej przyjmie kształt prostopadłościanu regularnego na wierzchołku którego nałożony został dach w formie piramidki. Mogą jednak być też budowane wehikuły o kształcie innym niż kostki, przykładowo wyglądające jak prostokątna chatka. Wzajemny stosunek poszczególnych wymiarów, np. wysokości całego statku do wysokości jego piramidkowego dachu, tak jak to ukazano na rysunkach D1 i M1, wyznaczał będzie typ danego wehikułu (w tym przypadku T3). Rozstaw osi magnetycznych czterech pędników zamontowanych w środku czterech naroży tego statku musi być identyczny do rozstawu odpowiadających im pędników bocznych w dyskoidalnym magnokracie odpowiadającego typu (w tym przypadku typu K3). Pokazane zostały:

(1) Wehikuł czteropędnikowy pierwszej generacji. Jego pędniki przyjmują wygląd wydłużonej w pionie beczki lub amfory, u której stosunek wysokości h do szerokości g wynosi $h/g=4/3$ - patrz rysunki D1 i C9. Ponadto jest to jedyny wehikuł czteropędnikowy który posiada prostokątne drzwi w podłodze.

(2) Wehikuł czteropędnikowy drugiej generacji. Daje się on stosunkowo łatwo odróżnić od podobnych wehikułów innych generacji po "dyniowatym" kształcie jego czterech pędników. U wehikułów drugiej generacji pędniki te przyjmują bardzo charakterystyczny kształt spłaszczonej w pionie kuli (albo "dyni") o wzajemnym stosunku wysokości h do szerokości g wynoszącym $h/g=2/3$ (patrz podrozdział C7.2.2 oraz ilustracja z części 2s rysunku C11). Kształt ten wynika z warunków konstrukcyjnych obowiązujących dla konfiguracji krzyżowych złożonych z ośmiobocznych komór oscylacyjnych drugiej generacji i opisanych w podrozdziale C7.2.2. Na dodatek do różnicy w ogólnym wyglądzie pędników, wehikuł drugiej generacji będzie też się różnił od wehikułu pierwszej generacji tym, że jego korpus będzie absolutnie gładki i jednorodny, tj. nie będzie posiadał żadnych odnotowywalnych wnęk czy framug. Nie będzie więc miał ani otworu drzwiowego pokazanego w części (1) i na rysunku D1, ani klapy podłogowej pokazanej w części (1) oraz na rysunku Q1. Wchodzenie załogi, pasażerów i gości do wnętrza wehikułu drugiej generacji odbywało się bowiem będzie w sposób telekinetyczny poprzez materiał jego ścian i podłogi. Nie będą więc potrzebne żadne drzwi, klapy, framugi, czy wnęki na jego ściankach czy korpusie.

(3) Wehikuł czteropędnikowy trzeciej generacji, zwany także "czteropędnikowym wehikułem czasu". Również nie posiada on już drzwi i klapy. Jego pędniki przyjmują rzucający się w oczy kształt jakby pionowego cylindra z wianuszkami 16 otworów na obrzeżu, czy "okrągłej wyrzutni pocisków rakietowych" - patrz rysunki M1 i C11 (3s).

MAGNOKRAFTY TRZECIEJ GENERACJI

Motto tego rozdziału: "Intelekt jest w stanie zapanować nawet nad czasem."

Po omówieniu magnokraftów drugiej generacji warto także sobie uzmysłwić, że rozwój naszych statków magnetycznych nie zakończy się na wehikule telekinetycznym. Tablica Cykliczności opracowana dla napędów ziemskich (patrz tablica B1) ujawnia bowiem, że w około 200 lat po magnokraftach drugiej generacji nasza cywilizacja dorobi się jeszcze bardziej zaawansowanego statku, który można nazwać wehikułem czasu albo też magnokraftem trzeciej generacji. Tablica B1 ujawnia że podróżowanie w czasie u tych najdoskonalszych z magnokraftów oparte będzie na efektach zniekształcenia przestrzeni czasowej powodowanych "deformowaniem" pól magnetycznych. Oprócz wprowadzania zmian do upływu czasu, magnokrafty trzeciej generacji będą też w stanie dokonywać lotów telekinetycznych wykorzystując dokładnie tą samą zasadę działania co omówione w rozdziale L wehikule telekinetyczne, a także dokonywać lotów magnetycznych wykorzystując dokładnie tą samą zasadę działania co omówione w rozdziale F magnokrafty pierwszej generacji.

M1. Magnokrafty trzeciej generacji (zwane "wehikulami czasu")

Obecny poziom naszej wiedzy na temat "deformacji" pól magnetycznych uniemożliwia dokładne przewidzenie wszystkich cech i właściwości magnokraftów trzeciej generacji. Jednakże już obecnie można wnioskować, że statki te będą zdolne do: raptownego znikania z danego miejsca poprzez przenoszenie się do innego punktu własnej przestrzeni czasowej, a także do zmiany "normalnego" upływu czasu. Gdy obserwowane w locie, otoczone będą idealnie okrągłą, niewirującą kulą przestrzeni (o średnicy około podwójnej średnicy samego statku) w jakiej wewnętrzna energia magnetyczna została silnie wzbudzona poprzez wprowadzoną deformację. Kula ta, zależnie od dokonywanej deformacji pola, najczęściej będzie emitowała pomarańczowo/złote lub niebiesko-zielone światło (teoretycznie rzecz biorąc niekiedy może też emitować białe światło). Z uwagi więc na wygląd tej kuli (otoczony którą wehikul czasu z reguły będzie pozostawał niezauważony), obserwatorzy magnokraftów trzeciej generacji łatwo mogą je pomylić z dużymi piorunami kulistymi. Podobnie jak to jest z wehikulami telekinetycznymi, także wehikule czasu mogą zostać budowane w formie zminiaturyzowanych napędów osobistych wstawianych chirurgicznie do ciała ich użytkowników. Takie osobiste urządzenia napędowe pozwolą użytkownikom na podróże w czasie bez użycia jakiegokolwiek statku widocznego na zewnątrz.

Budowa i działanie wehikulów czasu będą bardzo podobne do budowy i działania magnokraftów pierwszej generacji oraz wehikulów telekinetycznych.

Wróćmy teraz ponownie do głównego tematu niniejszego rozdziału. Z przytoczonych tu rozważań wynika, że zbudowanie magnokraftu trzeciej generacji zakończy rozwój kolejnych wehikulów których działanie wykorzystywać będzie różnorodne własności pól magnetycznych. Podsumowanie możliwości tych wehikulów w niniejszym rozdziale uświadamia, że nasza obecna wiedza o zjawisku jakie nazywamy "polem magnetycznym" może być porównywana do dotykania w ciemności wierzchołka góry złota i nie zdawania sobie sprawy że w zasięgu ręki zawarte jest niewysłowione bogactwo czekające cierpliwie aż je odkryjemy.

M2. Zjawiska indukowane przez wehikuły czasu

Dla cywilizacji takiej jak nasza - która nie dorobiła się jeszcze własnych wehikułów czasu, niezwykle istotna jest umiejętność wykrywania działalności tego typu statków budowanych przez inne cywilizacje. Koncept Dipolarnej Grawitacji (patrz [1a]) już na obecnym poziomie naszej wiedzy umożliwia przewidzenie kilku zjawisk których zarejestrowanie przez postronnego obserwatora świadczy o pobliskim użyciu wehikułu czasu. Trzy najdobitniej zauważalne z tych zjawisk to: (1) "stan zawieszonoego filmu" (po angielsku: "state of suspended animation"), (2) "podróż w jedną stronę" ("one way trip"), oraz (3) "efekt zdublowania czasu".

"Stan zawieszonoego filmu" można obrazowo wytłumaczyć na hipotetycznym przykładzie centrum dowodzenia jakiejś armii inspektowanego przez wysłannika strony przeciwnej wykorzystującego wehikuł czasu. Wysłannik ten przybył aby zapoznać się z tajnymi planami danej armii, nie chciał jednak zostać zauważonym w trakcie swojej intruzji. Dlatego też użył on swój wehikuł czasu w ten sposób, że spowodował on przyspieszenie upływu własnego czasu w stosunku do czasu upływającego dla personelu danego centrum. Gdy więc personelowi upłynęła zaledwie jedna tysięczna sekundy, u przybysza upłynął odpowiednik około pół godziny. Miał on więc wystarczająco dużo czasu aby zapoznać się z planami strony przeciwnej, jednakże dla personelu tej strony upłynęło zbyt mało czasu aby zauważyć intruza. Jeśli jednak przypadkowo któryś z członków personelu danego centrum znalazł się zbyt blisko intruza podczas zmiany przez niego szybkości upływu swego czasu, czas owego obserwatora również zostałby przyspieszony. W takim przypadku ów postronny świadek działania wehikułu czasu z zaskoczeniem ujrzałby widok, jaki przypominałby mu film zatrzymany nagle na pojedynczej klatce. Wszyscy jego koledzy i przełożeni zamrożeni zostaliby w najdziwaczniejszych pozycjach jakie zajmowali w danej chwili. Nalewany płyn zatrzymałby się w połowie drogi pomiędzy butelką i szklanką. Kulka papieru rzucona przez kogoś wisiaby nieruchomo w powietrzu. Panowałaby absolutna cisza. Takie zamrożenie wszelkich ruchów panowałoby aż do chwili gdy intruz dokonałby odlotu. W tym momencie zamrożone ruchy przywrócone zostałyby do swojej kontynuacji. Ludzie zaczęliby wyglądać i działać jakby nic w międzyczasie się nie stało. Jedyne pamięć postronnego obserwatora oraz jego zegarek przesunięty do przodu, byłyby jedynymi dowodami, że cokolwiek wogóle się stało.

W sposób podobny do wyżej opisanego, wehikuły czasu mogą też powodować "**stany przyspieszonego filmu**", gdy upływ czasu u ich użytkownika zostaje opóźniony w stosunku do upływu czasu w jego otoczeniu. Stan taki może być wysoce użyteczny przykładowo podczas powolnego przechodzenia przez mur, kiedy to po jego wprowadzeniu u poruszającej się osoby nie wystąpi potrzeba oddychania wewnątrz muru (jako że dla tej osoby przejście muru zajmie jedynie odpowiednik ułamka sekundy). W przypadku okupujących nas UFOonautów, z jakiś powodów relatywnie często stosują oni ten stan przykładowo dla zmniejszenia wydajności osób które zagrażają ich interesom. Jeśli bowiem zdołają oni opóźnić upływ czasu o prześladowanej osoby, tak że powiedzmy kiedy na zewnątrz upływa 24 godziny, dla niej upłynął jedynie odpowiednik 12 godzin, wówczas wydajność takiego prześladowanego w sposób przez nikogo niezauważony zmniejszona zostaje co najmniej o połowę.

Jedną z najłatwiej rozpoznawalnych objawów, że w naszym pobliżu użyty został właśnie któryś z obu opisanych powyżej stanów, tj. albo stan zawieszonoego filmu albo też stan przyspieszonego filmu, to zmiana we wskazaniach zegara najbliższego wehikułowi czasu. Jeśli bowiem zmiana czasu wprowadzona przez taki wehikuł obejmie sobą i ten zegar, wówczas zostanie ona utrwalona we wskazaniach owego zegara. Wykaże więc on albo nagle zaistniałe wyprzedzenie normalnego czasu (gdy objęty został zasięgiem włączonego przy nim stanu zawieszonoego filmu), albo też opóźnienie normalnego czasu (gdy włączony przy nim był stan przyspieszonego filmu). Jednocześnie po zaistnieniu tego nagłego wyprzedzenia czy opóźnienia, zegar ten będzie dalej już szedł z normalną szybkością, tj. jego wskazania będą równoległe do normalnego czasu a tylko zawsze przestawione o tą stałą wartość przesunięcia czasowego. Jeśli więc w naszym pobliżu wykryte zostanie takie nagłe przestawienie zegara, wtedy jest to oznaką że właśnie znaleźliśmy się miejscu zadziałania wehikułu czasu - patrz też podrozdziały V2.3 i U2. Po wielkości tego przesunięcia wskazań zegara daje się nam

też oszacować jak wielkie było przyspieszenie lub opóźnienie czasowe wprowadzane przez wehikul, a tym samym wnioskować o prawdopodobnym celu w jakim ono nastąpiło, np. czy było to zbadanie nas (zajmujące około godziny), czy przejście/przelot przez ścianę lub budynek (zajmujące maksimum do kilku minut), czy też celowe opóźnienie czasu aby zmniejszyć czyjaś wydajność w jakiejś szkodzącej interesom kosmicznych okupantów sprawie (opóźniające zwykle wskazania zegara aż o kilka godzin).

Omówiony powyżej stan zawieszzonego filmu ujawnia też, że napęd magnokraftów trzeciej generacji oddaje tym statkom do dyspozycji aż kilka różnych metod stawania się niewidzialnymi. Oprócz bowiem "soczewki magnetycznej" (opisanej w punkcie 1 podrozdziału F10.3) którą mogą one włączyć po przestawieniu swego napędu na konwencję magnetyczną, oraz "migotania telekinetycznego" (opisanego w podrozdziale L1) możliwego do włączenia przy przestawieniu napędu na konwencję telekinetyczną, dodatkowo mogą one używać różnych form manipulacji czasem aby pozostawać niewidzialnymi podczas fizycznej obecności w danym miejscu. Oczywiście "stan zawieszzonego filmu" jest tylko pierwszą z wielu różnorodnych możliwości stwarzanych przez odmienne sposoby manipulowania czasem. Inne możliwości uczynienia wehikulów czasu niewidzialnymi dla ludzi stwarzane są np. przez manipulację jaką możnaby nazwać "migotaniem pomiędzy dwoma punktami czasowymi", oraz manipulację polegającą na czasowym przesunięciu fazowym w którym wehikul pojawia się w danym miejscu dopiero ułamek sekundy po tym jak światło przeniknęło już przez to miejsce (zaistnienie tego czasowego przesunięcia fazowego jest też w stanie spowodować, że często wehikuly czasu mogą być wyraźnie widziane przez jednego widza lub grupę widzów, jednak zupełnie niewidzialne dla szeregu innych obserwatorów którym je ona wskazuje). Na dodatek do tego wszystkiego, urządzenia zwane TRI drugiej generacji jakie zawsze znajdują się na wyposażeniu tych wehikulów, umożliwiają im dodatkowe stawanie się niewidzialnymi poprzez wymazywanie swego obrazu w umysłach postronnych osób - patrz "wzбудniki niewidzialności" opisane w punkcie 6 podrozdziału N3.2, lub poprzez zmianę swego wyglądu tak aby przypominać jakiś nieistotny obiekt na którego postronni obserwatorzy nie zwrócą większej uwagi - patrz "modyfikatory wyglądu" opisane w punkcie 5 podrozdziału N3.2. Z kolei znajdujące się na ich wyposażeniu TRI trzeciej generacji umożliwiają im hipnotyczne zalecenie pobliskim osobom aby te całkowicie niedostrzegały stojącego przed nimi wehikulu - patrz punkt 5 w podrozdziale N3.3.

"**Podróż w jedną stronę**" jest kolejną niezwykłą możliwością stwarzaną przez wehikuly czasu. Polega ona na ograniczeniu fizycznego podróżowania do przebycia drogi tylko w jednym kierunku, tj. do docierania na miejsce przeznaczenia, podczas gdy droga powrotna do punktu wyjściowego podróży następuje poprzez cofnięcie czasu (nie zaś poprzez fizyczne podróżowanie). Wyrażając powyższe prostymi słowami, "podróż w jedną stronę" polega na przemieszczeniu fizycznym podróżnego tylko w kierunku docelowym, zaś na cofaniu jego czasu w drodze powrotnej do punktu początkowego w którym dane podróżowanie zostało rozpoczęte.

Aby zrozumieć zasadę takiego "podróżowania w jedną stronę", konieczna jest znajomość definicji czasu w Koncepcie Dipolarnej Grawitacji. Definicja ta stwierdza (patrz podrozdział H9.1). "**Czas jest to przepływ sterowania wykonawczego poprzez softwarowe duplikaty przeciw-materialne danego obiektu.**" Zrozumienie powyższej definicji przychodzi znacznie łatwiej, jeśli czytający świadom jest podobieństwa naszych duplikatów przeciw-materialnych zawartych w innym, równoległym świecie zwanym "przeciw-światem" do programów komputerowych pracujących w tzw. "czasie rzeczywistym" (real-time). Jak wiadomo programy takie składają się z ciągów pojedynczych akcji (instrukcji, kroków realizacyjnych), które realizowane są przez komputer kolejno jedna po drugiej. Wybór przez system sterujący komputera kolejnej akcji (instrukcji) mającej zostać zrealizowaną w danym momencie, nazywany jest "kontrolą wykonawczą" (po angielsku "execution control"). Jak to wyjaśnia Koncept Dipolarnej Grawitacji, upływ czasu może być właśnie porównany do ruchu kontroli wykonawczej poprzez kolejne kroki realizacyjne takich programów. W koncepcie tym program komputerowy reprezentuje bowiem nieruchomą przestrzeń czasową, natomiast kontrola wykonawcza egzekwująca realizację tego programu i stąd przesuwaną się poprzez kolejne jego akcje (instrukcje) reprezentuje upływ czasu. Zgodnie więc z powyższą analogią wynikającą z Konceptu Dipolarnej Grawitacji, **czas jest nieruchomy podczas gdy to my poruszamy się poprzez niego** (a

ściśle sterowanie wykonawcze z naszych duplikatów przeciw-materialnych przemierza przestrzeń czasową). W tym względzie dipolarne pojęcie czasu jest odwrotne do powszechnie dzisiaj przyjętego, jako że w obecnie akceptowanym rozumieniu czasu my stoimy w miejscu podczas gdy to czas "płyń" wokół nas. Jedną z najważniejszych konsekwencji dipolarnego zrozumienia czasu jest iż wskazuje ona sposób podróżowania w czasie. Aczkolwiek Koncept Dipolarnej Grawitacji stwierdza, iż w naszym układzie wymiarów droga przez czas prowadzi tylko w jednym kierunku (stąd w tym wymiarze nie jest możliwa zmiana jego upływu), w innym układzie wymiarów (tj. przeciw-świecie) możliwe staje się manipulowanie czasem w każdym kierunku, tj. jego cofanie do tyłu, przemieszczanie do przodu, przyspieszanie, a także opóźnianie.

Zgodnie z Konceptem Dipolarnej Grawitacji, technicznie podróżowanie w czasie sprowadza się do przemieszczenia kontroli wykonawczej do uprzednio "zaetykietowanego" punktu. W rozumieniu zasady takiego przemieszczenia znowu przydatne staje się podobieństwo naszych przeciw-materialnych duplikatów do programów komputerowych. Jak wiadomo, w programach komputerowych możliwe jest umieszczenie "etykiety" (label) na początku danej sekwencji instrukcji oraz późniejsze powrócenie do tego "zaetykietowanego" punktu poprzez proste dokonanie skoku bezwarunkowego do owej etykiety. Dokładnie to samo następuje w wehikułach czasu. Umieszczają one "etykiety" w sekwencji programu egzekującego z duplikatu przeciw-materialnego danej osoby (tj. w określonym punkcie czasowym tej osoby) i następnie dokonują przeskoku kontroli egzekucyjnej do owej etykiety. Osoba której duplikat softwarowy poddany zostaje takiemu procesowi odbiera go jako cofnięcie się czasu do tyłu (może też zostać dokonany skok czasowy do przodu). Dlatego też jeśli przedstawiciele jakiejś zaawansowanej cywilizacji która dorobiła się już wehikułów czasu zechcą zabrać daną osobę z sobą w podróż, przed rozpoczęciem tej podróży doczepią oni "etykiety" do sekwencji egzekucyjnej tej osoby, zaś po zakończeniu tej podróży - zamiast podróżować z powrotem z tą osobą, po prostu cofną oni jej kontrol egzekucyjną do owej etykiety. W efekcie końcowym osoba odbywająca taką podróż pamiętała będzie jedynie przebieg jej drogi w jednym kierunku (droga z powrotem już bowiem nie następuje), a także po powrocie ze zdumieniem odkryje iż aktualna godzina jest wcześniejsza niż dokładna godzina w której nastąpiło wyruszenie w daną podróż.

"Podróż w jedną stronę" z użyciem wehikułów czasu umożliwia dokonywanie uprowadzeń jakie nie posiadają swego "czasu trwania". W uprowadzeniach tych wybrana osoba wzięta może zostać w podróż która, niezależnie od swej długości, kończy się dokładnie w chwili w której się zaczęła (a ściślej w chwili czasowej do której etykieta powrotna została doczepiona). Gdyby więc w czasie takiego uprowadzenia ktoś nieustannie obserwował zabieraną osobę, lub nawet trzymał ją za rękę, nie byłby w stanie odnotować faktu jej chwilowej nieobecności, ponieważ dla wzroku i zmysłów tego obserwatora dana osoba kontynuowałaby swoją obecność poprzez punkt czasowy w którym uprowadzenie to nastąpiło. Stąd też zaistnienie takich uprowadzeń będzie aktywnie zaprzeczane przez dzisiejszych badaczy, ponieważ ich uznanie podważałoby poprawność najbardziej fundamentalnych teorii współczesnej nauki (które stwierdzają że "czas płynie" my zaś stoimy nieruchomo w jego strumieniu stąd nasze poruszanie się w czasie nie jest możliwe). W swoich badaniach miałem już okazję spotkania się z kilkoma raportami z takich właśnie uprowadzeń, niestety żadne z nich nie doczekało się wyjaśnienia czy choćby tylko zrozumienia przez innych badaczy - np. patrz podrozdział T3. Dodatkowym utrudnieniem wprowadzanym do badań owych przypadków jest, że okupujący nas UFOanci którzy uprowadzają daną osobę w taką podróż, z reguły hipnotycznie wymazują potem pamięć swojej ofiary. Stąd do naszej wiedzy docierają tylko te nieliczne przypadki dla których owe wymazywanie pamięci okazało się niedokładne lub zawodne. Jednakże nawet w owych rzadkich przypadkach, prawie nikt nie jest skłonny uwierzyć w opowiadanie że ktoś porwany był na planetę leżącą w innym systemie gwiazdowym, przeszedł różnorodne testy, widział miasto innej cywilizacji, zaś całe uprowadzenie zakończone zostało o czasie nawet nieco wcześniejszym niż czas jego rozpoczęcia. Szczególnie że osoba relacjonująca takie niezwykle przejścia potrafi z detalami opowiedzieć podróż w jedną stronę, nie jest jednak w stanie sobie przypomnieć jak właściwie nastąpiła podróż z powrotem.

Gdyby drzewa były najbardziej zaawansowaną formą życia na Ziemi i rozwinęły w sobie inteligencję, wtedy najprawdopodobniej spekulowałyby one nad możliwościami dokonywania

zwyczajnych podróży w przestrzeni. Jednakże bez znajomości praw rządzących przemieszczaniem się z miejsca na miejsce, ich spekulacje nie posiadałyby granic i stąd prawdopodobnie byłyby pełne paradoksów i nieprawdziwych idei. Studiując owe spekulacje ktoś prawdopodobnie mógłby się dowiedzieć, że drzewo podróżujące na drugą półkulę musi umrzeć, ponieważ jego korzenie będą skierowane w powietrze podczas gdy liście zostałyby zanurzone w glebę, albo że przekroczenie szybkości dźwięku nie jest możliwe bowiem szybkość ta stanowi stałą natury zaś osiągając ją drzewo spiętrzałoby falę otoczenia w której ciśnienie wzrastałoby do nieskończoności rozrywając to drzewo na strzępy, czy też że drzewo jakie przemieści się do innego miejsca musi równocześnie istnieć aż w dwóch rzeczywistościach (tj. starej i nowej). To samo dzieje się z naszymi obecnymi ideami podróżowania w czasie. Ponieważ nie znamy jeszcze praw i ograniczeń jakie obowiązują dla tego rodzaju podróżowania, nie nakładamy hamulców dla naszej wyobraźni i nasze spekulacje w tym zakresie nie posiadają granic. W ten sposób entuzjastyczni twórcy dodatkowo zapewne podmanipulowani przez okupujących nas UFOonautów nawprowadzali wiele błędnych idei, jak np. "paradoks dziadka", "zwielokrotnione istnienie", czy "równoległe rzeczywistości", które komplikują i wypaczają nasze zrozumienie podróży w czasie. (Paradoks dziadka rozpatruje sytuację podróżnika w czasie który zabił własnego dziadka, stąd po powrocie do swojego czasu znajduje siebie samego już nie istniejącym. Zwielokrotnione istnienie zakłada że w przypadku podróży w czasie w naszą przeszłość zastawalibyśmy tam już siebie samych, tyle że przeżywających nasze poprzednie życie, lub przeżywających nasze poprzednie życie plus nasze poprzednie wizyty do tamtego czasu - podróż w czasie spowodowałaby więc jakby nasze istnienie w więcej niż jednej osobie naraz. Natomiast idea równoległych rzeczywistości sugeruje iż każda akcja podjęta podczas podróży w czasie musi zainicjować odmienną rzeczywistość w której przebieg zdarzeń musi się różnić od tych następujących w rzeczywistościach już istniejących.) W tym miejscu musi jednak zostać podkreślone, że definicja czasu z Konceptu Dipolarnej Grawitacji (czas jest nieruchomy zaś to my poruszamy się w jego obrębie) oraz techniczne ograniczenia podróżowania w czasie całkowicie eliminują paradoksy i dylematy jak te opisane powyżej. Aby zrozumieć działanie tych ograniczeń, wystarczy odnieść do podróżowania w czasie jedną z kilku możliwych analogii fizycznych upływu czasu, np. analogię przemieszczania kontroli egzekucyjnej do określonej etykiety w naszych duplikatach przeciw-materialnych. Podobnie bowiem jak zmiana w kontroli wykonawczej programu komputerowego nie jest w stanie zmienić operacji (instrukcji) składających się na ten program (choć może wpłynąć na wynikowe wartości danych przetwarzanych przez ten program), również podróżowanie w czasie nie jest w stanie zmienić zawartości nieruchomej przestrzeni czasowej (choć może ono zmienić losy/drogę danej osoby poruszającej się przez tę przestrzeń). Inną doskonałą analogią ilustrującą ograniczenia podróży w czasie jest przyrównanie przestrzeni czasowej do jakiegoś stałego krajobrazu, zaś czyichś możliwych podróży w czasie do jednego z wielu sposobów poruszania się po owym krajobrazie. Podobnie bowiem jak podróżnik przemieszczający się po jakimś krajobrazie nie jest w stanie zmienić ten krajobraz na inny aczkolwiek potrafi przekształcić niektóre z jego elementów (np. wyciąć lub posadzić drzewa, czy zbudować drogę), również osoba podróżująca w czasie nie potrafi utworzyć zupełnie odmiennej/nowej przestrzeni czasowej aczkolwiek może oddziaływać na niektóre elementy przestrzeni w której się aktualnie znajduje. Efektem owych ograniczeń jest więc całkowite wyeliminowanie szansy na równoległe rzeczywistości, zwielokrotnione istnienie, czy na paradoks dziadka. Powyższa analogia ujawnia bowiem że "interakcyjne podróże w czasie" (tj. podróże których uczestnik może brać osobisty udział w obserwowanych przez siebie wydarzeniach) możliwe są jedynie pomiędzy punktami czasowymi przez które dana osoba przeszła już w swoim "normalnym" życiu. Aby wyjaśnić to ograniczenie, przeskok czasowy wymaga założenia odpowiedniej "etykiety" w określonym punkcie czasowym danej osoby. Stąd aby założyć taką etykietę, koniecznym jest aby osoba ta żyła już w danym punkcie czasowym. To z kolei uniemożliwia przemieszczenie tej osoby poza obręb jej czasu życia, a także zezwala na podróżowanie w czasie jedynie pomiędzy punktami które zostały już osiągnięte w poprzednich częściach jej życia i które zostały "zaetykietowane" jako punkty docelowe przyszłych podróży w czasie. Osoba taka nie byłaby więc w stanie zabić dziadka przed czasem swojego urodzenia i

w ten sposób uniemożliwić swoje własne przyjście na świat, z prostej przyczyny że nie byłaby ona w stanie przemieścić się w czasie do lat poprzedzających swoje urodzenie.

Powyższe ograniczenia nakładane na podróże w czasie powodują również, że po zbudowaniu wehikułów czasu dany podróżnik w czasie może wprawdzie żyć nieskończenie długo poprzez powtarzane pod koniec swego życia cofanie czasu do lat młodości, tak aby przeżywać życie niezliczoną ilość razy. Jednak na zawsze pozostaje on więźniem swoich czasów, tj. żyć wprawdzie może nieskończenie długo, jednak rozpiętość jego życia wcale nie ulegnie przy tym przedłużeniu. I to właśnie obserwujemy w działaniu u naszych kosmicznych okupantów.

W tym miejscu warto jednak dodać, że Koncept Dipolarnej Grawitacji ujawnia także możliwość odbywania innego rodzaju podróży w czasie, jakie możnaby nazwać "pasywnym przegrywaniem czasowo odległych zdarzeń". Ten rodzaj podróżowania nie nakłada żadnych ograniczeń na odległość czasu do którego dany obserwator się przenosi, jednakże limituje on podróżnika tylko do roli obserwatora (widza). W podanej poprzednio analogii programu komputerowego, ten inny rodzaj podróży możnaby przyrównać do powtórnego uruchomienia wycinka jakiegoś programu przez inne programy. W podróżowaniu tego typu dana osoba może jedynie obserwować przebieg zdarzeń jakie zaszły (lub zajdą), nie jest ona jednak w stanie ani uczestniczyć w nich ani też wpłynąć na ich końcowe efekty. Praktycznie takie "pasywne przegrywanie czasowo odległych zdarzeń" umożliwiłoby więc jedynie zaobserwowanie własnego dziadka w działaniu, jednakże uniemożliwiłoby ono zabicie tego dziadka.

Opisane powyżej zasady podróżowania w czasie odnoszą się do statycznych sytuacji gdy przestrzeń czasowa pozostaje nieruchoma zaś aktywny podróżnik przemierza tą przestrzeń. Możliwy jest jednak także zupełnie odmienny sposób podróżowania polegający na dynamicznym "zafalowaniu" przestrzeni czasowej podczas gdy podróżnik pozostaje nieruchomy. Jego przykładem będą zjawiska występujące podczas eksplozji czy zastartowania wehikułów czasu. Jednym z częściej występujących tego typu zjawisk jest tzw. "efekt zdublowania czasu". Efekt ten najłatwiej zilustrować analogią wehikułu czasu do motorówki nieruchomo stojącej na jeziorze i potem nagle ruszającej (woda tego jeziora reprezentuje przestrzeń czasową). Motorówka taka wzbudziłaby zafalowanie otaczającej wody, które to zafalowanie objęłoby także i postronnego obserwatora płynącego w jej pobliżu. Jeśli więc ruszający wehikuł czasu nagle dokona "deformacji" przestrzeni czasowej, wtedy znajdujący się w jego pobliżu postronny obserwator objęty zostanie zafalowaniami tej przestrzeni. Dla obserwatora zafalowania owe będą odbierane jako więcej niż jednokrotne powtarzanie się tych samych zdarzeń. Dla przykładu jeśli obserwator słyszał w radiu jakiś komunikat i piosenkę, po chwili powtórzy się ponownie dokładnie ten sam komunikat i piosenka. Jeśli w danej chwili obserwator wyglądał przez okno i zaobserwował przejeżdżający samochód, po chwili zaobserwuje on dokładnie ten sam samochód przejeżdżający dokładnie w taki sam sposób. Warto tu też dodać, że z uwagi na zasadę działania wehikułów czasu które wywołują swoje efekty przez "deformowanie" pola magnetycznego otoczenia, użycie tych statków objawia się w obrębie całej strefy objętej wzbudzeniem przez ich obwody magnetyczne (równej co najmniej podwójnej średnicy samych statków). Stąd też oba opisane powyżej efekty wystąpią gdy wehikuł czasu znajduje się koło postronnego obserwatora w odległości nieco mniejszej od owej strefy. Dla przypadku użycia osobistych wehikułów czasu (tj. zamontowanych chirurgicznie w ciało ich użytkownika) strefa obserwowania takich wpływów czasowych będzie rozciągać się co najmniej do około 4 metrów od użytkownika danego napędu.

Jako ciekawostkę należy tutaj dodać, że zgodnie z Konceptem Dipolarnej Grawitacji każde wydarzenie zmieniające konfigurację przestrzeni czasowej (nie zaś jedynie zastartowanie wehikułów czasu) wzbudza rodzaj niewielkiego zafalowania rozprzestrzeniającego się w tej przestrzeni. Tyle tylko, że fale wzbudzone w przestrzeni czasowej przez "zwykłe" wydarzenia są zbyt małe aby spowodować efekt zdublowania czasu. Niemniej są one wystarczająco znaczące aby zostać wykrytym i rozpoznanym w czasach innych niż moment ich zaistnienia przez czułe urządzenia typu TRI czwartej generacji opisywane przy końcu podrozdziału N3.3. Ponieważ nieustannie do naszych czasów docierają takie zafalowania przestrzeni czasowej m.in. wzbudzone przez wydarzenia jakie wystąpią dopiero w dalekiej przyszłości, odpowiednio zaprogramowane TRI czwartej generacji będą więc zdolne do ciągłego

informowania naszych dalekich potomków o kursie jaki przyjmą wydarzenia które mają dopiero nastąpić. Informowanie to możnaby przyrównać do wiedzy o ruchach w innych obszarach morza jaką załoga statku podwodnego uzyskuje na podstawie nasłuchu dźwięków dochodzących do niej z tych obszarów. Z kolei mając dostęp do informacji o kursie jaki przyjmuje przyszłość, będą oni w stanie bardziej odpowiednio ukształtować swoją terażniejszość, tak aby właściwszym postępowaniem wyeliminować ze swej przyszłości zdarzenia dla nich niepożądane. Jest wysoce prawdopodobne że dokładnie to samo czynią już obecnie bardziej zaawansowane od nas cywilizacje. Być może nawet że ich dyskretna pomoc dla mieszkańców Ziemi (patrz podrozdział W5 niniejszej monografii) powodowana jest chęcią uniknięcia przykrych dla nich wydarzeń w przyszłości jakie w chwili obecnej formułowane są kursem naszej terażniejszości. Stąd cywilizacje te mogą przeciwstawiać się okupacji Ziemi, ponieważ okupacja ta w przyszłości być może zagraża i im samym.

Pomimo panującego obecnie przekonania o niezwykłości podróży w czasie, z dotychczasowych moich badań wynika, iż przytrafiają się one relatywnie często. Niestety, z powodu niskiego jeszcze zaawansowania naszej wiedzy, ani ich uczestnicy, ani osoby postronne, zwykle nie potrafią zrozumieć co właściwie się przydarzyło. Przykładowo znam osobiście aż kilka różnych osób, które na jakimś tam etapie życia odbyli taką podróż, zachodząc potem w głowę co właściwie z nimi się stało. Z kolei dostępność osób które doświadczyły podróży w czasie, w połączeniu ze znalezieniem teoretycznego klucza (tj. Konceptu Dipolarnej Grawitacji i totalizmu) umożliwiającego rozpracowanie mechanizmu tych podróży, zezwoliły mi na poznanie najważniejszych praw, zasad i ograniczeń jakim podróże w czasie są poddawane. W tym miejscu podsumowane więc będą najważniejsze z atrybutów tego podróżowania jakie dotychczas ujawniłem. (Żywię tu nadzieję, że ich znajomość umożliwi czytelnikom odnotowanie przypadków gdy taka podróż nastąpi w ich otoczeniu.) Obejmują one co następuje:

1. Źródłem wszelkich ograniczeń nakładanych na podróżowanie w czasie jest "Prawo Nieodwołalności Wypełnienia się Karmy" opisane w punkcie #10 podrozdziału I4.1.1. Osoby podróżujące w czasie muszą więc przeżyć całą swoją karmę wynikającą z wersji praw moralnych obowiązujących dla tych podróży. I tak przykładowo wersja Prawa Bumerangu poszerzona dla ujęcia sobą warunków podróży w czasie mogłaby zostać wyrażona następującymi słowami: "każde działanie danej osoby musi wywołać jednorazowe zwrócenie moralnej odpowiedzi przynależnej temu działaniu, nawet jeśli osoba ta anulowała potem efekty swego działania za pośrednictwem podróży w czasie". Jeśli więc ktoś, powiedzmy, odciął komuś innemu palec, następnie zaś przeskoczył za pośrednictwem podróży w czasie z powrotem przed okres dokonania owego czynu, karma za niego ciągle będzie wyzwolona (tj. ciągle jemu też kiedyś odcięty zostanie palec), nawet jeśli w swym drugim przejściu tej samej drogi życiowej nikomu już niczego nie odetnie.

2. Na podróżowanie w czasie nałożone są takie ograniczenia aby w odniesieniu do ich uczestnika wszystkie prawa moralne zostały wypełnione (tj. aby ich uczestnik przeżył całość wypracowanej przez siebie wcześniej karmy). Najważniejsze z tych ograniczeń, jakie dotychczas zdołałem zidentyfikować, są jak następuje:

- Aktywne podróżowanie w czasie może jedynie sprowadzać się do przeskoczenia wybranego fragmentu czyjejs drogi życiowej, przez który dana osoba przeszła już w swoim uprzednim życiu. Spowodowane jest to koniecznością podróżowania w czasie poprzez przestawienie kontroli egzekucyjnej tej osoby na jeden z poprzednio już osiągniętych przez nią punktów życia. W jego efekcie więc osoba ta znajdzie się ponownie w wybranym punkcie swego poprzedniego życia. W punkcie tym musiała ona jednak być już uprzednio. Podróżą w czasie nie daje się więc przeskoczyć do punktu w życiu którego uprzednio jeszcze nie osiągnęliśmy.

- Tylko takie zmiany daje się wprowadzić do czyjejs drogi życiowej po odbyciu podróży w czasie, jakie nie przeszkodzą w jednorazowym przeżyciu zwrotu każdego fragmentu karmy nagromadzonej przez daną osobę (lub to samo ale inaczej: w efekcie podróży w czasie daje się wyeliminować tylko te zdarzenia za które karma już została w całości spłacona). Przykładowo hipotetyczny podróżnik w czasie mimo swych najgorętszych usiłowań nie byłby w stanie zabić swojego dziadka, bowiem równoczesne unicestwienie w ten sposób siebie samego uniemożliwiłoby mu przeżycie swej karmy. (Jak wiadomo "działanie praw moralnych czyni wyniki naszych akcji niezależne

od naszych intencji" - patrz punkt #3 w podrozdziale I4.1.1. Stąd nawet gdyby podróżnik ten strzelał do dziadka z bliskiej odległości jego pistolet albo by nie wypalił, albo chybił.)

- Zmiany w przestrzeni czasowej wprowadzone przez podróżnika w czasie nie dosięgną osób związanych z nimi karmą aż do zakończenia okresu czasu przez który dana podróż przeskoczyła. Jako przykład rozważmy sytuację że malarka o imieniu Sue namalowała w 1973 roku piękny obraz który inspirował i oszałamiał każdego kto na niego spojrzał. Jej obraz m.in. widziany był przez malarza Uri, poruszając go do głębi i utykając mu w pamięci. Kiedy więc dnia 1 kwietnia 1982 roku UFO cofnęło Uri'ego w czasie do 1968 roku, w swym drugim przejściu drogi życiowej namalował on dokładnie taki sam obraz pokazując go wszystkim w telewizji i publikując jego reprodukcje w czasopiśmie. Na przekór jednak jego akcji malarka Sue od 1973 aż do 1 kwietnia 1982 roku pokazywała swój obraz i nikt wokół niej nie miałby pojęcia iż w zmodyfikowanej przestrzeni czasowej jej twórczość jest "plagiatem". Jednocześnie zaś wszystkie osoby które w zmodyfikowanej przestrzeni czasowej pamiętały obraz Uri'ego widziany przez nie w 1968 roku, z powodu ograniczeń obowiązujących dla podróży w czasie nie mogły się zetknąć z obrazem Sue aż do 1 kwietnia 1982 roku. W dziejach omawianego obrazu istniał więc taki przedział czasu, rozciągający się od chwili jego oryginalnego namalowania przez Sue aż do 1 kwietnia 1982 roku, kiedy to każda z osób o nim wiedzących świadoma była istnienia tylko jednego jego oryginału, tj. albo namalowanego przez Sue, albo przez Uri'ego. Ów okres możnaby więc nazywać "czasem martwym", ponieważ efekty podróży w czasie Uri'ego fizycznie nie mogły się w nim ujawnić. Jednak po 1 kwietnia 1982 roku, niemal każdy kto zobaczyłby jej obraz nagle by pamiętał że dokładnie taki obraz namalowany przez Uri'ego był już wcześniej pokazywany w TV i reprodukowany w czasopiśmie. zilustrowany powyższym przykładem mechanizm pojawiania się "czasu martwego", tj. przedziału kiedy efekty jakiegoś cofniętego w czasie działania powinny być znane jednak faktycznie nikt o nich nie wiedział, umożliwia identyfikowanie zdarzeń wynikających z czyjejs podróży w czasie oraz ich odróżnianie od zdarzeń następujących w tradycyjny sposób. W swoich badaniach UFO, już kilkakrotnie spotykałem się z faktycznym wystąpieniem takiego "czasu martwego" - np. patrz paragraf po * w rozdziale S monografii [3] i [3/2].

3. Fakt podróży w czasie może zostać zaobserwowany jedynie przez samego jej uczestnika. Nie może natomiast być obserwowany przez postronne osoby nie biorące udziału w tej podróży, aczkolwiek osoby te są w stanie odnotować jej następstwa.

4. Podróżowanie w czasie **nie jest** w stanie spowodować automatycznego wymazania faktu i pamięci przeżycia zdarzeń jakie nastąpiły w przeskoczonej tą podróżą części czyjejs drogi życiowej. Dany podróżnik w czasie pamiętał więc będzie zdarzenia jakie już przeżył w przeskoczonej części swej drogi życiowej. Wymazanie pamięci tych zdarzeń wymaga podjęcia, lub następuje w efekcie, fizycznych procesów albo działań podobnych do wymazywania dowolnej innej pamięci naszych zaistniałych już przeżyć.

5. Osoby których dotkną efekty zmodyfikowania przestrzeni czasowej spowodowane czyjąś podróżą w czasie, pamiętały będą tą przestrzeń tak jak ją faktycznie przeżyły, tj. albo w jej konfiguracji sprzed początku zmieniającej tą przestrzeń podróży w czasie, albo po niej (zależnie od tego kiedy ich przeżycie miało miejsce). Przykładowo założmy następującą hipotetyczną sytuację: szereg osób odpoczywało kiedyś pod lipą posadzoną przez kogoś na skrzyżowaniu dwóch dróg, jednak potem sadzący został cofnięty w czasie i posadził ową lipę już w zupełnie innym miejscu, np. na wierzchołku lokalnego wzgórza zamiast na skrzyżowaniu dróg. Osoby te ciągle więc pamiętałyby swój odpoczynek pod lipą rosnącą na skrzyżowaniu dróg, nawet gdyby w zmodyfikowanej przestrzeni czasowej już tam owej lipy wcale nie było. Ci z owych osób którzy wędrowaliby tą drogą w jakiś czas po wyruszeniu sadzącego w ową podróż czasową byłiby więc zaskoczeni ujrzeniem danej lipy na wzgórzu - sądziliby iż ich pamięć płata im figle.

Niniejsza zasada czyni, że pamięć naszych własnych przeżyć jest niezależna od podróży w czasie. To z kolei umożliwia nam zarejestrowanie efektów czyjejs podróży w czasie, takich jak np. przypadek oznaczony (*) w rozdziale S monografii [3] i [3/2], a także wyznaczanie przybliżonej daty kiedy wyruszenie w daną podróż miało miejsce. Ponadto powoduje to iż niektóre nasze doznania,

przykładowo tzw. "dejavous", mogą znaleźć wytłumaczenie jako efekty dokonanych przez kogoś podróży w czasie.

6. Odbywanie podróży w czasie może być wykorzystane dla usprawnienia swojej drogi życiowej. Jedną z metod tego usprawnienia polega na "spłacaniu" nieprzyjemnych dla nas zwrotów karmy w tych częściach drogi życiowej jakie następnie zostaną anulowane/przeskoczone poprzez dokonanie podróży w czasie. Jako przykład rozważmy tu przypadek osoby której karma wymagała aby została ona pobita przez bandę huliganów. Jeśli po zaistnieniu pobicia ktoś cofnąłby czas tej osoby z powrotem do chwili poprzedzającej to pobicie, wtedy owa część jej karmy byłaby już spłacona (zgodnie bowiem z prawami moralnymi za każdą akcję płacimy tylko jeden raz przeżyciem odpowiadającego jej zwrotu). Stąd dalsza droga życiowa tej osoby mogłaby toczyć się już innym torem, bez groźby ponownego pobicia. Niemniej w pamięci pobitej osoby to przeżycie pozostawałoby tak samo realne jak wszystkie inne zdarzenia z jej przeszłości.

Ciekawe iż niektórzy Indyjczycy zamieszkujący Malezję (a także mieszkańcy tych części Indii z których się oni wywodzą) praktycznie wykorzystują tę zasadę dla neutralizowania "złej" karmy, aczkolwiek czynią to bez uciekania się do podróży w czasie. Przykładem jest tu sytuacja gdy horoskopy przewidują, że pierwszy współmałżonek/a jakiejś osoby umrze wkrótce po ślubie. Aby uniknąć faktycznego wdowieństwa osoba ta wychodzi więc za drzewo (najchętniej bananowe, aczkolwiek z braku takowego w ogrodzie każde inne też może być użyte) w rytualnym tzw. "**mock wedding**", opisywanym też w podrozdziale I4.4. Po wyjściu za drzewo osoba ta wychodzi ponownie, tym razem już za oryginalnie wybranego przez siebie współmałżonka, mając przed sobą niezakłócone pożycie. Z kilku rzeczywistych przypadków z jakimi zdołałem się zetknąć w Malezji, wynikało że wkrótce po ślubie drzewo faktycznie umierało, w jednym przypadku na przekór wysiłków botaników i ogrodników którzy chcieli za wszelką cenę zachować je przy życiu aby udowodnić że owo wierzenie nie sprawdza się w rzeczywistości.

7. Ograniczenia nakładane na podróżowanie w czasie powodują że nie jest ono w stanie zmienić istniejącej przestrzeni czasowej na inną, aczkolwiek może spowodować nieznaczne zmodyfikowanie niektórych jej elementów. Praktycznie to oznacza że istnieje tylko jedna przestrzeń czasowa (tj. tylko jedna rzeczywistość) w której wszyscy podróżujemy i że żadne działania które mogłyby spowodować jej zamianę na zupełnie inną po prostu nie są możliwe do zrealizowania. Naszym zadaniem na przyszłość jest więc poznanie obowiązujących w tym zakresie ograniczeń poprzez teoretyczne analizy i studiowanie znanych nam przypadków czyjegoś podróżowania w czasie.

M3. Lądowiska wehikułów czasu

Po wylądowaniu wehikuły czasu również pozostawiają charakterystyczne lądowisko. W sensie geometrycznym lądowisko to będzie przypominało lądowisko magnokraftów pierwszej generacji. Jednak w sensie skali, trwałości i rodzaju uszkodzeń gleby, wehikuły czasu pozostawiają bardzo nieznaczne zmiany. Cechy tych lądowisk będą więc podobne do cech lądowisk wehikułów telekinetycznych. Tyle tylko, że lądowiska wehikułów czasu będą dodatkowo cechowały się kilkoma atrybutami wynikającymi z pozostałości pola czasowego w glebie. Dla przykładu będą one w stanie u siedzącej na nich osoby wzbudzać różne zjawiska paranormalne (np. widzenie przyszłości).

M4. Czteropędnikowe wehikuły czasu

Podobnie jak to miało miejsce z magnokraftami pierwszej generacji które działają wyłącznie w konwencji magnetycznej, a także magnokraftami drugiej generacji działającymi w konwencji magnetycznej lub telekinetycznej, również i magnokrafty trzeciej generacji występowały będą w kilku wersjach konstrukcyjnych. Oprócz bowiem dyskoidalnego wehikułu, omówionego w podrozdziale M1, budowane będą też czteropędnikowe wehikuły czasu oraz osobiste wehikuły czasu.

Czteropędnikowy wehikuł czasu pokazano na **rysunku M1**. Również wyglądał on będzie stosunkowo podobnie do wehikułu czteropędnikowego pierwszej generacji pokazanego na rysunku D1 i omówionego w rozdziale D, oraz do telekinetycznego wehikułu czteropędnikowego pokazanego na rysunku L1 i omówionego w podrozdziale L3. Jego wymiary i ogólny kształt będą bowiem takie same jak te zilustrowane na rysunku D1 i zestawione w tabeli D1. Istniały jednak będą istotne szczegóły konstrukcyjne jakie pozwolą na odróżnianie od siebie wszystkich tych wehikułów.

Najłatwiejszym do dostrzeżenia z tych odróżniających szczegółów są drzwi w ścianie bocznej widoczne na rysunku D1 i istniejące tylko w wehikułach pierwszej generacji. Innym takim szczegółem jest prostokątna lub kwadratowa kłapa znajdująca się w podłodze wehikułów pierwszej generacji, jednak już nieobecna w podłogach wehikułów drugiej i trzeciej generacji. Kłapa taka uwidoczniła jest w części (1) rysunku M1 oraz na rysunku Q1. Jej istnienie w czteropędnikowych wehikułach drugiej i trzeciej generacji staje się niepotrzebne, bowiem podczas łączenia kilku tych wehikułów w latające cygara, ich piramidkowe dachy po prostu przenikną telekinetycznie podłogi statków z którymi będą łączone. (Nie będzie więc potrzebna kłapa jaka po otwarciu pozwoli na wsunięcie czubka owego piramidkowego dachu.) Brak tej klapy u zaobserwowanego wehikułu nie rozstrzyga jednak czy przynależy on do drugiej czy też do trzeciej generacji. Rozstrzygnięcie to daje się więc uzyskać jedynie poprzez przeanalizowanie wyglądu pędników.

Pędniki są tym szczegółem jaki pozwala na odróżnianie wehikułów poszczególnych generacji. Aczkolwiek proporcje wymiarowe pędników do wielkości kabin będą podobne w wehikułach wszystkich generacji, ich kształty oraz wygląd ich wylotów będą się wyraźnie różniły. Czteropędnikowe wehikuły czasu trzeciej generacji posiadają bowiem pędniki o kształcie zbliżonym do walca - patrz opisy w podrozdziale C7.2.3. Ich wysokość jest nieco mniejsza od szerokości - patrz część (3s) rysunku C11. Pędniki te wyraźnie się więc różnią od pędników czteropędnikowych wehikułów drugiej generacji - patrz opisy w podrozdziałach L4 i C7.2.2 oraz część (2s) rysunku C11, w których obudowy aerodynamiczne mogą przyjmować kształt albo "zębatki na wałku" jak to pokazano na rysunku L1, albo odgórnie spłaszczonej kuli lub "dyni". Różnią się one też od beczkowskkształtnych lub amforowskkształtnych pędników używanych w wehikułach pierwszej generacji - patrz rysunki C9 i D1. Ponadto pędniki te zawierały będą w sobie konfigurację krzyżową trzeciej generacji oparte na szesnastobocznej komorze oscylacyjnej wyglądającej niemal jak fragment okrągłego pręta. Stąd szesnastoboczny kształt ich wylotów, a także 16+1 liczba tych wylotów, będą wyraźnie odmienne od kwadratowych wylotów z pędników wehikułów pierwszej generacji czy ośmiobocznych wylotów z pędników wehikułów drugiej generacji. U postronnych obserwatorów takie cztery pędniki czteropędnikowych wehikułów czasu przypominały będą swym wyglądem rodzaj "cylindrycznych wyrzutni rakietowych" z dzisiejszych samolotów bojowych. Tyle tylko, że ich wyloty skierowane są w dół.

Kolejnym atrybutem pozwalającym na rozróżnienie pomiędzy wszystkimi generacjami wehikułów czteropędnikowych będą indukowane przez nie zjawiska. Wehikuł **pierwszej** generacji wywoływał będzie jedynie zjawiska magnetyczne, takie jak czarne belki pola opuszczające jego pędnik, czy niebieską lub czerwoną jonizację otaczającego statek powietrza. Wehikuł **drugiej** generacji wywoływał będzie albo zjawiska magnetyczne, albo też zjawiska telekinetyczne. Zjawiska telekinetyczne mogą obejmować np. światło pochłaniania, telekinetyczne migotanie, zdolność do przenikania obiektów stałych, itp. Natomiast wehikuł **trzeciej** generacji na dodatek do zjawisk magnetycznych lub telekinetycznych wywoływać też może zjawiska zaburzenia czasu. Takie zjawiska mogą obejmować np. efekty zdublowania czasu, stan spowolnionej animacji, itp. - patrz podrozdział M2.

Własności czteropędnikowych wehikułów czasu będą niemal identyczne do własności dyskoidalnych wehikułów czasu. Podsumujmy więc teraz najważniejsze cechy omówionych w niniejszym podrozdziale czteropędnikowych wehikułów czasu, a także cechy osobistych wehikułów czasu i dyskoidalnych wehikułów czasu omówionych w podrozdziałach M5 i M2 niniejszego rozdziału. Oto one.

Wehikuly czasu są w stanie **podróżować w przestrzeni**, używając w tym celu konwencji telekinetycznej. Wówczas ich cechy będą zgodne z cechami wehikulów telekinetycznych omówionych w podrozdziale L1. Mogą one także podróżować w konwencji magnetycznej. Wówczas ich cechy będą identyczne do cech magnokraftów czteropędnikowych pierwszej generacji omówionych w podrozdziale D3. Na dodatek do tamtych możliwości podróżowania w przestrzeni, wehikuly czasu będą mogły też dokonywać **podróż w czasie**. Podczas podróży w czasie będzie on w stanie natychmiastowo przenieść się do innego punktu przestrzeni czasowej. W ten sposób zniknie on z jednego czasu i pojawi się w innym czasie. Mógł on też będzie przemieścić wybraną osobę do innego punktu czasowego. Zdziałanie wehikulu czasu spowoduje też kilka interesujących efektów ubocznych, takich jak np. efekt zdublowania czasu, czy efekt spowolnionej animacji - wszystkie one omówione zostały w podrozdziale M2.

M5. Osobiste wehikuly czasu

Wehikul czasu może również być budowany we formie napędu osobistego. Istotną konsekwencją użycia w nim pola będącego wewnątrz zdeformowaną wersją pola telekinetycznego, jest że pole to pozostaje nieszkodliwe dla zdrowia osób i organizmów żywych znajdujących się w jego zasięgu. Jest tak ponieważ ma ono niewielkie natężenie i szczególną charakterystykę. Wręcz przeciwnie, jako nośnik m.in. efektu telekinetycznego pole to stymuluje poprawę zdrowia i samopoczucia tych organizmów - patrz końcowa część podrozdziału NB2.

Z uwagi więc na ową nieszkodliwość, zminiaturyzowane komputerki kontrolujące oraz pędniki osobistych wehikulów czasu w przyszłości mogą być osadzone chirurgicznie bezpośrednio do ciał swych użytkowników. W efekcie osoby mające zainstalowane takie pędniki będą w stanie zmieniać upływ czasu (tj. podróżować w czasie), telekinetycznie latać w powietrzu (wydzielając przy tym wspomniane wcześniej "świecenie pochłaniania"), przechodzić przez mury i stalowe ścianki, chodzić po sufitach i wodzie, znikać z pola widzenia na życzenie i dokonywać wielu innych akcji jakie obecnie nazywalibyśmy nadprzyrodzonymi, nie używając przy tym żadnych urządzeń odnotowywalnych dla postronnego obserwatora. Będą więc w stanie dokonywać wszystkich tych działań, jakie demonstrowuje nam magik telewizyjny David Copperfield. Z uwagi na osadzenie tych pędników w ciele użytkownika, te niezwykle zdolności zostałyby utrzymane nawet jeśli dany użytkownik osobistego wehikulu czasu całkowicie pozbawiony zostałby swego kombinezonu i wyposażenia. Dla takich urządzeń zawiodłaby więc metoda obezwładniania ich użytkownika opisana w podrozdziale R4.

Zdolność do zmiany upływu czasu oraz działań telekinetycznych (np. stopniowego znikania i przemieniania się z materii w energię) nabiera też szczególnego znaczenia jeśli zaobserwowana ona zostanie przez kogoś postronnego i niezorientowanego w jej możliwościach. Transformuje ona bowiem materialnie wyglądających użytkowników tego napędu w rodzaj istot nadprzyrodzonych. To z kolei może powodować, że nieświadome osoby będą użytkowników tych brały za duchy, demony, czarowników lub czarownice, istoty z mgły, wampirów, diabłów, aniołów, a w niektórych drastycznych przypadkach nawet za istoty boskie - patrz też podrozdziały P5 i R4.

Własności jakie osobiste wehikuly czasu nadawały będą swoim użytkownikom będą niemal identyczne do własności nadawanych im przez dyskoidalne wehikuly czasu i czteropędnikowe wehikuly czasu. Te zaś omówiono już w podrozdziałach M4 i M2.

M6. Trzy generacje magnokraftów i ich identyfikacja

Podsumowując rozdział M oraz rozdziały L, F, E i D, razem z magnokraftem pierwszej generacji, nasza cywilizacja zbuduje aż trzy identycznie ukształtowane wersje tego statku, w każdej następnej z nich wykorzystując coraz bardziej kompleksowe właściwości pól magnetycznych. W magnokrafcie pierwszej generacji, pokazanym na rysunkach F1 i F19, do celów napędowych

wykorzystywane będą jedynie odpychające i przyciągające oddziaływania pól magnetycznych. Magnokraft drugiej generacji w swej zasadzie działania wykorzystywał będzie dodatkowo efekt telekinetyczny (tj. magnetyczny odpowiednik dla mechanicznej inercji) wyzwalany poprzez przyspieszanie i opóźnianie linii sił pola magnetycznego otoczenia jakie zamyka w swym obrębie korpus statku. Natomiast magnokraft trzeciej generacji wykorzystywał będzie aż trzy właściwości pól magnetycznych, tj. (1) siły wzajemnych oddziaływań, (2) efekt telekinetyczny wyzwalany poprzez przyspieszanie i opóźnianie pól, oraz (3) energię wewnętrzną wyzwalaną poprzez deformację pól, a pozwalającą na manipulowanie czasem.

Każda z tych trzech generacji napędu magnokraftu budowana może być aż w pięciu zastosowaniach lub wydaniach, tj.: (A) jako prototypowy dyskoidalny wehikuł tymczasowo napędzany konfiguracją krzyżową, (B) jako podstawowy wehikuł dyskoidalny napędzany kapsułą dwukomorową (który budowany będzie aż w ośmiu typach K3 do K10 różniących się pomiędzy sobą wymiarami - patrz rysunki F19 i F39), (C) jako wehikuł czteropędnikowy (który również budowany będzie aż w ośmiu typach T3 do T10 różniących się pomiędzy sobą wymiarami - patrz tablica D1), (D) jako napęd osobisty, lub też (E) jako urządzenie zdalnego oddziaływania (np. promień podnoszący). Dla pierwszej generacji magnokraftów napęd osobisty (1D) przyjmie kształt odpowiedniego kombinezonu ubieranego przez użytkownika, natomiast dla drugiej (2D) i trzeciej (3D) generacji napęd osobisty posiadać formę zminiaturyzowanych urządzeń wstawianych chirurgicznie w ciało użytkownika i współpracujących z systemem jego nerwów i mięśni.

W archeologii przyjęty został sposób klasyfikowania poszczególnych cywilizacji w zależności od poziomu technologicznego jaki one osiągnęły. I tak przykładowo opisujemy określoną cywilizację iż jest ona na poziomie kamienia łupanego, brązu, czy żelaza. Również budowanie kolejnych z omawianych tu napędów wymaga aby technologia danej cywilizacji kosmicznej osiągała coraz to wyższy poziom. Rodzaj napędów jakie znajdują się w dyspozycji określonej cywilizacji stanowi więc jeden z najlepszych wskaźników poziomu technologicznego jaki ona osiągnęła. Dlatego możliwe jest wprowadzenie bardzo obiektywnej klasyfikacji poszczególnych cywilizacji bazującej właśnie na rodzaju posiadanych przez te cywilizacje napędów. Jeśli więc poklasyfikować w ten sposób epoki/okresy w rozwoju poszczególnych cywilizacji, okresy te będą układały się jak następuje.

0. Okres napędów konwencjonalnych bazujących na obiegu siły oraz na obiegu masy (patrz tablica B1). Cywilizacje, jak przykładowo obecnie nasza, które ciągle znajdują się w tym okresie, praktycznie ograniczone są do operowania w obrębie własnej planety, stąd można go też nazywać "okresem cywilizacji planetarnych". Okres ten daje się dalej podzielić na co najmniej sześć szczebli rozwojowych w których do użytku wprowadzane są coraz bardziej zaawansowane generacje napędów, jak to zilustrowano w tablicy B1.

1. Okres magnokraftów pierwszej generacji, bazujących na czworobocznej komorze oscylacyjnej o kwadratowym przekroju. Ponieważ po osiągnięciu tego okresu dana cywilizacja nabywa zdolności do operowania w wymiarach międzygwiazdnych, stąd można go też nazywać "okresem cywilizacji międzygwiazdnych". W okresie tym wyróżnić się daje następujące szczeble rozwojowe.

1A. Prototypowe magnokrafty dyskoidalne bazujące na prototypowej konfiguracji krzyżowej pierwszej generacji pokazanej na rysunku C10.

1B. Magnokrafty dyskoidalne bazujące na kapsule dwukomorowej. Będzie to najbardziej powszechna (tj. podstawowa i standardowa) konstrukcja magnokraftów pierwszej generacji. Budowane one będą aż w ośmiu typach (oznaczanych K3 do K10) różniących się pomiędzy sobą wymiarami - patrz rysunki F19 i F39.

1C. Magnokrafty czteropędnikowe (pierwszej generacji). Również budowane one będą w ośmiu typach (oznaczanych T3 do T10) różniących się pomiędzy sobą wymiarami - patrz tablica D1.

1D. Magnetyczne napędy osobiste (w formie kombinezonów).

1E. Magnetyczne urządzenia zdalnego oddziaływania przemieszczające obiekty poprzez nasterowanie przyciągających i odpychających oddziaływań magnetycznych (objaśnionych na rysunku C12). Jak to wyjaśniono w podrozdziale C7.3, dzięki wzbudzeniu wtórnego magnetyzmu w atomach,

urządzenia takie zdolne będą do podnoszenia z ziemi nawet obiektów normalnie nie podatnych na pole magnetyczne, np. osób i zwierząt.

2. **Okres napędów telekinetycznych** (magnokraftów drugiej generacji) bazujących na ośmiobocznej komorze oscylacyjnej o przekroju ośmiobocznym (octagonalnym). Ponieważ po osiągnięciu tego okresu dana cywilizacja nabywa zdolności do operowania w wymiarach międzygalaktycznych, stąd można go też nazywać "okresem cywilizacji międzygalaktycznych". Jego szczeble:

2A. Prototypowe dyskoidalne wehikuly telekinetyczne bazujące na konfiguracji krzyżowej drugiej generacji.

2B. Dyskoidalne wehikuly telekinetyczne bazujące na kapsule dwukomorowej drugiej generacji. Będzie to najbardziej powszechna (tj. podstawowa i standardowa) konstrukcja wehikulów telekinetycznych.

2C. Czteropędnikowe wehikuly telekinetyczne.

2D. Telekinetyczne napędy osobiste wstawiane chirurgicznie do ciał użytkowników i wzrokowo niezauważalne dla postronnego obserwatora.

2E. Urządzenia wytwarzające telekinetyczny promień podnoszący ("beaming up devices").

3. **Okres wehikulów czasu** (magnokraftów trzeciej generacji), bazujących na szesnastobocznej komorze oscylacyjnej. Ponieważ po osiągnięciu tego okresu dana cywilizacja nabywa zdolności do operowania w obrębie całego wszechświata, stąd można go też nazywać "okresem cywilizacji wszechświatowych". Jego szczeble:

3A. Dyskoidalne wehikuly czasu bazujące na konfiguracji krzyżowej trzeciej generacji.

3B. Dyskoidalne wehikuly czasu bazujące na kapsule dwukomorowej trzeciej generacji. Będzie to najbardziej powszechna (tj. podstawowa i standardowa) konstrukcja wehikulów czasu.

3C. Czteropędnikowe wehikuly czasu.

3D. Osobiste wehikuly czasu wbudowywane chirurgicznie w ciała swych użytkowników i wzrokowo niezauważalne dla postronnego obserwatora.

3E. Promień czasowy czyli zdolność do zmieniania czyjegoś czasu na odległość. Jednym z wielu przykładów zastosowań takiego promienia byłoby znalezienie kogoś kto znajduje się już w przyszłości, cofnięcie go za pośrednictwem tego promienia z powrotem do naszych czasów (tj. do punktu czasowego w którym z osobą tą się spotkaliśmy), porozmawianie o jego aktualnej sytuacji i przeżyciach w przyszłości, po czym odesłanie go z powrotem do jego aktualnego czasu (tj. przyszłości). W ten sposób dysponenti owego promienia czasu zdolni będą do łatwego i precyzyjnego poznawania zdarzeń jakie nastąpić mają dopiero w przyszłości (tj. będą oni dokładnie znali przyszłość i tak wpływali na teraźniejszość aby nie stwarzała im zagrożeń w przyszłości).

Należy tu podkreślić, że cywilizacja jaka w danej chwili znajduje się powiedzmy na szczeblu 3B swojego rozwoju (przykładowo tak jak to najprawdopodobniej ma miejsce z cywilizacją która uprowadziła Miss Nosbocaj - patrz rozdział S monografii [3] i [3/2]), posiada już w swej dyspozycji wszystkie napędy jakich zbudowanie nastąpiło w okresach poprzednich, np. telekinetyczny promień podnoszący (okres 2E), telekinetyczny napęd osobisty (okres 2D), itp. Nie posiada ona jedynie napędów ze szczebli rozwoju leżących powyżej szczebla aktualnie przez nią osiągniętego, np. czteropędnikowych wehikulów czasu (3C) czy osobistych wehikulów czasu (3E).

Nasza cywilizacja nie dorobiła się jeszcze żadnego z omawianych tutaj magnokraftów. Istnieje jednakże ogromny materiał dowodowy, że Ziemia od dawna okupowana jest przez wiele odmiennych cywilizacji kosmicznych o różniących się poziomach rozwoju, które już posiadają działające magnokrafty - patrz rozdziały od O do W. Dlatego też istotnym jest aby badacze i obserwatorzy tych wehikulów nauczyli się rozpoznawać z jaką generacją napędów mają oni w danej sytuacji do czynienia. Określenie bowiem tej generacji z jednej strony umożliwi im przewidzenie rodzaju zjawisk z jakimi mogą zostać skonfrontowani, z drugiej zaś strony pozwoli na zgrubne oszacowanie szczebla rozwoju na jakim dana cywilizacja się znajduje. Istnieje kilka kluczy do rozpoznania z którą generacją napędów

mamy w danym momencie do czynienia. Wymieńmy tu i podsumujmy pokrótce dwa najważniejsze z nich:

(a) Zjawiska indukowane podczas pracy danego napędu. Zjawiska te omówione już zostały przy okazji opisywania każdej z generacji omawianych tu wehikułów. Aby wskazać przykłady kilku najistotniejszych z nich: tworzenie chmury plazmowej i zjawisk elektromagnetycznych dla magnokraftów pierwszej generacji; bezuszkodzeniowe przenikanie przez mury, budynki i meble istot oraz wehikułów których powierzchnia jarzy się białym ("nadprzyrodzonym") światłem pochłaniania dla napędów drugiej generacji; czy nagle i niewytłumaczalne znikanie, "stany zawieszzonego filmu", "efekty zdublowania czasu", niewyjaśnione przestawienia zegarów do przodu lub tyłu zazwyczaj dokładnie o całą godzinę, a także różnorodne inne zjawiska czasowe towarzyszące aktywności wehikułów czasu które w przypadku bezpośredniego zaobserwowania ukrywają się we wnętrzu idealnie okrągłej kuli przestrzeni świecącej niebieskim lub pomarańczowym światłem.

(b) Kształt komory oscylacyjnej. Dla wehikułów pierwszej generacji komora ta będzie posiadała kwadratowy przekrój poprzeczny, dla wehikułów drugiej generacji będzie ona ośmioboczna w przekroju (patrz rysunki O19D i O29), zaś wehikuły czasu będą wykorzystywały komory szesnastoboczne - patrz rysunki C6, C8 i C11. Należy zauważyć, iż przy tak dużej ilości boków, podczas niezbyt dokładnych oględzin, komory szesnastoboczne mogą sprawić wrażenie patrzenia na niemal okrągły wałek z kryształu - patrz rysunki C3, C8 i C11.

W tym miejscu proponuję czytelnikom przeprowadzenie bardzo interesującego doświadczenia. Kiedy czytali oni będą następny artykuł opisujący jakieś uprowadzenie czy niezwykle doświadczenia określonego bohatera, aby spróbowali przeanalizować cechy opisywanych zjawisk i napędów, a następnie na tej podstawie postarali się określić do jakiej generacji i szczebla należą napędy wywołujące opisywane tam zdarzenia, oraz jakiego rodzaju napędy zostały tam użyte (tj. dyskoidalne wehikuły, czteropędnikowe wehikuły, napęd osobisty, czy też urządzenia zdalnego oddziaływania takie jak np. telekinetyczny promień podnoszący opisany w podrozdziale L6).

Rys. M1. Wygląd i istotne wymiary wehikułu czteropędnikowego trzeciej generacji, zwanego także "czteropędnikowym wehikułem czasu" (w tym przypadku typu T3). Ilustracja ta zorientowana jest pod kątem wyznaczania typu tego wehikułu. (W celu poznania jedynie cech odróżniających go od podobnych wehikułów pierwszej i drugiej generacji patrz rysunek L1.) Wszystkie wehikuły czteropędnikowe przyjmują najczęściej kształt prostopadłościanu regularnego na wierzchołku którego nałożony został dach w formie piramidki. Stosunki wymiarów zaznaczonych na tym rysunku określają właśnie współczynnik ich typu "T". I tak współczynnik ten wyznaczyć można z następujących stosunków: $T = H/Z = H/h = (G+Z)/Z$, zaś dla wehikułów pierwszej generacji także proporcje wymiarowe ich drzwi i otworu w podłodze, np. $T = W/e$. Sybole: H - wysokość całego wehikułu (od podłogi do wierzchołka piramidkowego dachu), Z - wysokość piramidkowego dachu, h - wysokość każdego z pędników, G - wysokość prostopadłościennej części kabiny załogi. Pokazane zostały:

(1) Wehikuł czteropędnikowy pierwszej generacji (magnetyczny). Jego pędniki przyjmują wygląd wydłużonej w pionie beczki lub amfory, u której stosunek wysokości h do szerokości g wynosi $h/g=4/3$ - patrz też rysunki D1 i C9. Ma on też drzwi w podłodze.

(2) Wehikuł czteropędnikowy drugiej generacji (telekinetyczny). Daje się on stosunkowo łatwo odróżnić od podobnych wehikułów innych generacji po "dyniowatym" kształcie jego czterech pędników. U wehikułów drugiej generacji pędniki te przyjmują bardzo charakterystyczny kształt spłaszczonej w pionie kuli (albo "dyni") o wzajemnym stosunku wysokości h do szerokości g wynoszącym $h/g=2/3$ (patrz podrozdział C7.2.2 oraz ilustracja z części 2s rysunku C11). Kształt ten wynika z warunków konstrukcyjnych obowiązujących dla konfiguracji krzyżowych złożonych z ośmiobocznych komór oscylacyjnych drugiej generacji i opisanych w podrozdziale C7.2.2. Na dodatek do różnicy w ogólnym wyglądzie pędników, wehikuł drugiej generacji będzie też się różnił od wehikułu pierwszej generacji tym, że jego korpus będzie absolutnie gładki i jednorodny, tj. nie będzie posiadał żadnych odnotowywalnych wnęk czy framug, takich jak otwór drzwiowy pokazany w części (1) oraz na rysunku D1 czy kłapa podłogowa pokazana w części (1) oraz na rysunku Q1. Wchodzenie załogi, pasażerów i gości do wnętrza wehikułu drugiej generacji odbywało się bowiem będzie w sposób telekinetyczny poprzez materiał jego ścian i podłogi, nie będą więc potrzebne żadne drzwi, klapy, framugi, czy wnęki na jego ściankach czy korpusie.

(3) Wehikuł czteropędnikowy trzeciej generacji (tj. "czteropędnikowy wehikuł czasu"). Jego pędniki przyjmują rzucający się w oczy kształt jakby pionowego cylindra z otworami na obrzeżu, czy "okrągłej wyrzutni pocisków rakietowych" - patrz rysunki L1 i C11 (3s).